

明 細 書

画素信号処理装置及び画素信号処理方法

技術分野

- [0001] 本発明は、画素信号処理装置及び方法に関し、特に2次元平面上に配列された画素の各々が複数の色成分値のうちの少なくとも一つの色成分値を有していないとき、その画素が有していない色成分値を補間により生成することでカラー画像を得る画素信号処理装置及び方法に関するものである。

背景技術

- [0002] このような画素信号処理は、例えば、各々が複数の色成分値、例えば赤(R)、緑(G)、青(B)の3原色のうちのいずれか一つの色成分値を発生する複数種類の光電変換素子が2次元平面上に、例えばベイヤ型に配列された撮像素子をさらに備えるカラー撮像装置の一部として用いられ、撮像素子から出力された画素信号に基き、各画素位置において欠落している色成分値(不足色成分値)を補間するために用いられる。
- [0003] 従来の、赤、緑、青のカラーフィルタがベイヤ型に配置された撮像素子を有する撮像装置では、各々の画素につき、G、BまたはB、RまたはR、Gの色成分値が不足しており、例えば下記の特許文献1に示されるように、解像感を高めるために、色毎の局所的な画素信号の分布に基づいて各画素の画素信号を平均値で置き換え、これによって想定される既知色幾何学図形と不足色幾何学図形の線形相似比に基づく補間方法を用いている。

特許文献1:特開2001-197512公報(段落0048~0049、図7)

発明の開示

発明が解決しようとする課題

- [0004] この従来の方法は、補間処理対象画素の近傍の領域内において、それぞれの色成分値(例えば、ベイヤ型配列におけるR、G、B成分値)間に正の相関があると仮定している。そのため、色成分値相互間に正の相関がない領域(例えばある色と別の色との境界など)、例えば相関がない場合や、負の相関がある領域では、補間を適切に

行うことができず、補間誤差が大きくなるという問題があった。

本発明は、補間処理対象画素の近傍の領域内での色成分値の変化の仕方に拘らず常に最適の補間方法で補間を行うことができる画素信号処理装置を提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0005] この発明は、

2次元平面上に配列され、各々が第1乃至第Nの分光感度特性のうちのいずれか1つを有する画素の画素信号の組に基づき、第h(hは1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号が存在する補間対象画素位置における第k(kはhを除く1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号を生成する画素信号処理装置において、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との差を算出する差算出手段と、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内における上記第kの分光感度特性の画素信号と上記第hの分光感度特性の画素信号との非相関の程度に対応した非相関値を算出する非相関値算出手段と、

上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記差と、上記非相関値とに基づいて、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求める補間値算出手段と

を有する画素信号処理装置を提供する。

発明の効果

[0006] この発明によれば、補間対象の画素が色の境界付近にある場合など、色成分値相互間の相関関係が種々異なっているにもかかわらず、正確に補間を行うことができる。

図面の簡単な説明

[0007] [図1]この発明の実施の形態1の画素信号処理装置を備えた撮像装置の構成を示すブロック図である。

[図2]ベイヤ型に配置されたR、G、Bの3原色の色フィルタを示す説明図である。

[図3]イメージセンサの撮像面上における、R画素の配置を示す図である。

[図4]イメージセンサの撮像面上における、G画素の配置を示す図である。

[図5]イメージセンサの撮像面上における、B画素の配置を示す図である。

[図6]R信号のLPF値を示す図である。

[図7]G信号のLPF値を示す図である。

[図8]B信号のLPF値を示す図である。

[図9]R信号のHPF値を示す図である。

[図10]G信号のHPF値を示す図である。

[図11]B信号のHPF値を示す図である。

[図12]実施の形態1の演算手段の構成を示すブロック図である。

[図13]k信号とh信号の間に正の相関がある場合の、実施の形態1の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図14]k信号とh信号の間に相関がない場合の、実施の形態1の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図15]k信号とh信号の間に相関がない場合の、実施の形態1の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図16]k信号とh信号の間に負の相関がある場合の、実施の形態1の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図17]この発明の実施の形態1、2における補間手順を示すフローチャートである。

[図18]R画素位置における画素補間したG信号の配列を示す図である。

[図19]B画素位置における画素補間したG信号の配列を示す図である。

[図20]G画素位置における画素補間したR信号の配列を示す図である。

[図21]G画素位置における画素補間したB信号の配列を示す図である。

[図22]B画素位置における画素補間したR信号の配列を示す図である。

[図23]R画素位置における画素補間したB信号の配列を示す図である。

[図24]実施の形態2の演算手段の構成を示すブロック図である。

[図25]k信号とh信号の間に正の相関がある場合の、実施の形態2の画素補間の原

理を模式的に示す説明図である。

[図26]k信号とh信号の間に相関がない場合の、実施の形態2の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図27]k信号とh信号の間に相関がない場合の、実施の形態2の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

[図28]k信号とh信号の間に負の相関がある場合の、実施の形態2の画素補間の原理を模式的に示す説明図である。

符号の説明

[0008] 1 レンズ、2 イメージセンサ、3 A/D変換器、4 フレームメモリ、5 デマルチプレクサ、6r R信号用2次元メモリ、6g G信号用2次元メモリ、6b B信号用2次元メモリ、7r R信号用HPF、8r R信号用LPF、7g G信号用HPF、8g G信号用LPF、7b B信号用HPF、8b B信号用LPF、10 演算手段、11 出力端子、21、23h、23k、24h、24k 選択手段、25、26 差計算手段、27、28 係数乗算手段、29 加算手段、30 制御手段、32 比計算手段、33 加算手段、34 乗算手段。

発明を実施するための最良の形態

[0009] 以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。以下に説明する実施の形態は、デジタルスチルカメラの一部として用いるのに適したものであるが、本発明はこれに限定されない。

[0010] 実施の形態1.

図1はこの発明の実施の形態1の画素信号処理装置を備えた撮像装置の構成を表すブロック図である。

レンズ1から入射した光は、例えば固体撮像素子で構成される2次元イメージセンサ2の撮像面に結像する。イメージセンサ2は、2次元的に配列された複数の光電変換素子を有し、この複数の光電変換素子は、例えば図2に示すように、ベイヤ(Bayer)型に配置された、赤(R)、緑(G)、青(B)の3原色に対応する分光感度特性を有するカラーフィルタで覆われており、各光電変換素子からは、カラーフィルタの色に対応した色成分のアナログ信号が出力される。

[0011] 図2において、横、縦はそれぞれ撮像面の水平方向(H)、垂直方向(V)を表す。

光電変換素子は画素を構成し、撮像面上で各光電変換素子が占める位置が画素位置に対応する。各画素は、撮像素子の撮像面上に2次元的に配列されているので、それらの位置は、HV座標面(またはHV面)上の座標値で表すことができる。図2はイメージセンサの一部のみ、即ち7行7列の範囲を示す。中心の画素の水平方向位置を*i*、垂直方向位置を*j*、従って座標値を(*i*, *j*)で表し、その周囲の画素の水平方向(行方向)の位置を、*i*−3, *i*−2, …*i*+3を、垂直方向(列方向)の位置を、*j*−3, *j*−2, …*j*+3で表している。

また以下の説明で、Rのカラーフィルタで覆われた光電変換素子に対応した画素をR画素、Gのカラーフィルタで覆われた光電変換素子に対応した画素をG画素、Bのカラーフィルタで覆われた光電変換素子に対応した画素をB画素と呼ぶ。

[0012] イメージセンサ2は入射光を光電変換し入射光量に応じたレベルのアナログ信号を画素ごとに出力する。このアナログ信号はA/D変換器3でデジタル信号に変換され、出力され、各画素の持つ色成分値(画素信号)として、フレームメモリ4に書き込まれる。この際、各信号は、各画素の、撮像面上での位置、従ってHV座標面上での位置に対応づけて書き込まれる。

[0013] 上記のように、各画素を構成する光電変換素子の各々は、フィルタにより覆われているので、赤、緑、青のいずれか1つの色の光を受光する。各光電変換素子で受光する光の色を「受光色」と、各画素について受光色以外の色を「不足色」ということがある。

各画素を構成する光電変換素子の各々からは、受光色に対応する一つの色成分値を表す信号しか得られない。即ち、R画素については、R成分値が既知である一方、G及びB成分値が未知であり、G画素については、G成分値が既知である一方、B及びR成分値が未知であり、B画素については、B成分値が既知である一方、R及びG成分値が未知である。各画素について、R、G、B全ての色成分値を持つことで、カラー画像を得ることができるので、フレームメモリ4に書き込まれている、各画素位置における未知の色成分値は不足色成分値とも言われる。本発明の画素信号処理は、各画素において未知である色成分値(不足色成分値)を補間により求めるものである。

る。

- [0014] フレームメモリ4に記憶された画素信号は、デマルチプレクサ5でR、G、B信号ごとに2次元メモリ6r、6g、6bに分配され、記憶される。即ちR信号が2次元メモリ6rに、G信号が2次元メモリ6gに、B信号が2次元メモリ6bにそれぞれ記憶される。
- [0015] 図3、図4、図5はそれぞれ、イメージセンサ2の撮像面上における、R画素、G画素、B画素の配置を色毎に別々に示す。2次元メモリ6r、6g、6bの各々においても、各画素の信号(色成分値)は、撮像面上での位置、従ってHV座標面上での位置に対応付けて書き込まれる。したがって、図3、図4、図5は、デマルチプレクサ5から分配され、記憶された画素信号の、HV座標面上での位置を表すものでもある。
- [0016] なお、フレームメモリ4はイメージセンサ2が2行に1行ずつ読み出しを行ういわゆるインターレース読み出し方式のものであり、1枚(フレーム)の画素信号がすべて揃うために2度の(2フィールドの)読み出しを行わなければならない場合に必要である。図2に示した画素配列における画素を上から順次1行ずつ読み出すいわゆるプログレッシブ読み出し方式のイメージセンサ2の場合には、イメージセンサ2から送られてきた画素の信号をそのままデマルチプレクサ5で振り分けていけばよいので、フレームメモリ2がなくても同様の動作を実現することができる。
- [0017] ローパスフィルタ8r、8g、8bはそれぞれメモリ6r、6g、6bに対応して設けられたものであり、メモリ6r、6g、6bから読み出された画素信号に対して各色成分の低周波数成分を出力する。即ち、ローパスフィルタ8r、8g、8bの各々は、各画素について、その画素位置の近傍の領域(当該画素位置を含む領域)内の複数の画素位置における、各色の画素信号の低周波数成分を算出する。その算出方法についての後に詳しく述べる。図6、図7、図8にローパスフィルタ8r、8g、8bの出力例を示す。
- [0018] 同様にハイパスフィルタ7r、7g、7bもそれぞれメモリ6r、6g、6bに対応して設けられたものであり、メモリ6r、6g、6bから読み出された画素信号に対して各色成分の高周波数成分を出力する。即ち、ハイパスフィルタ7r、7g、7bの各々は、各画素について、その画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、各色の画素信号の変化成分を算出する。その算出方法についての後に詳しく述べる。図9、図10、図11にハイパスフィルタ7r、7g、8rの出力例を示す。

[0019] 図6、図7、図8、図9、図10、図11に示されるように、ローパスフィルタ8r、8g、8bの出力(RLPF、GLPF、BLPF)、及びハイパスフィルタ7r、7g、7bの出力(RHPF、GHPF、BHPF)はすべての画素について求められる。

[0020] 演算手段10は、2次元メモリ6r、6g、6bから読み出された画素信号と、ローパスフィルタ8r、8g、8bの出力、及びハイパスフィルタ7r、7g、7bの出力とに基づいて、各画素について低周波数成分の差と非相関値とを求め、さらに、補間値を求める。

演算手段10は、例えば図12に示すように、選択手段23k、23h、24k、24h、21と、差計算手段25、26と、係数乗算手段27、28と、加算手段29と、制御手段30とを有する。

[0021] 選択手段21は、2次元メモリ6r、6g、6bのうちの一つを選択し、選択された2次元メモリ6r、6g、6bから読み出された画素信号を加算手段29に供給する。

選択手段23kは、ハイパスフィルタ7r、7g、7cの出力RHPF、GHPF、BHPFを受け、これらのうちの1つを選択して出力する。選択手段23hは、ハイパスフィルタ7r、7g、7cの出力RHPF、GHPF、BHPFを受け、これらのうちの他の1つを選択して出力する。

選択手段24kは、ローパスフィルタ8r、8g、8cの出力RLPF、GLPF、BLPFを受け、これらのうちの1つを選択して出力する。選択手段24hは、ローパスフィルタ8r、8g、8cの出力RLPF、GLPF、BLPFを受け、これらのうちの他の1つを選択して出力する。

[0022] 選択手段21、23k、23h、24k、24hによる選択は制御手段30により制御される。

補間対象画素がR、G、Bのうちの第hの色の色成分値を有し、補間対象画素の第kの色の色成分値を補間により求めるときは、選択手段21が第hの色の色成分値を記憶している2次元メモリを選択し、補間対象画素の第hの色の色成分値(例えば $h(i, j)$ で表される)を読み出し、選択手段23kが第kの色のハイパスフィルタの出力kHPFを選択し、選択手段23hが、第hの色のハイパスフィルタの出力hHPFを選択し、選択手段24kが第kの色のローパスフィルタの出力kLPFを選択し、選択手段24hが、第hの色のローパスフィルタの出力hLPFを選択する。

[0023] 差計算手段25は、第kのHPF信号kHPFと、第hのHPF信号hHPFとの差、(前者

から後者を引いたもの) ($k\text{HPF} - h\text{HPF}$) を非相関値として求める。

差計算手段26は、第kのLPF信号 $k\text{LPF}$ と、第hのLPF信号 $h\text{LPF}$ との差(前者から後者を引いたもの) ($k\text{LPF} - h\text{LPF}$) を求める。

$\text{LPF}8r$ 、 $8g$ 、 $8b$ と、選択手段24k、24hと、差計算手段26とで、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との差を算出する差算出手段が構成されている。

[0024] 係数乗算手段27は、差計算手段25の出力($k\text{HPF} - h\text{HPF}$)に所定の定数 q を掛けて、積 $q(k\text{HPF} - h\text{HPF})$ を出力する。

係数乗算手段28は、差計算手段26の出力($k\text{LPF} - h\text{LPF}$)に所定の定数 r を掛けて、積 $r(k\text{LPF} - h\text{LPF})$ を出力する。

加算手段29は、選択手段21から出力される画素値 h と、係数乗算手段27から出力される値 $q(k\text{HPF} - h\text{HPF})$ と、係数乗算手段28から出力される値 $r(k\text{LPF} - h\text{LPF})$ とを加算して、その和

$$h + q(k\text{HPF} - h\text{HPF}) + r(k\text{LPF} - h\text{LPF})$$

を出力する。

加算手段29の出力が、補間対象画素の第kの色の色成分値(補間値)として用いられる。

[0025] 上記のうち、ハイパスフィルタ $7r$ 、 $7g$ 、 $7b$ と、選択手段23k、23hとで、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第kの分光感度特性の画素信号の変化成分と、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第hの分光感度特性の画素信号の変化成分とを生成する変化成分生成手段が構成されている。

[0026] また、ローパスフィルタ $8r$ 、 $8g$ 、 $8b$ と、選択手段24k、24hとで、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分とを生成する低周波数成分生成手段

が構成されている。

[0027] また、選択手段21と、係数乗算手段27、28と、加算手段29とにより、補間対象画素位置における第hの色の画素信号と、低周波数成分の差($k\text{LPF} - h\text{LPF}$)と、非相関値($k\text{HPF} - h\text{HPF}$)とに基づいて、補間対象画素位置における第kの色の画素信号(補間値)を求める補間値算出手段が構成されている。より詳しく言うと、この補間値算出手段は、補間対象画素の位置における一つの色(第hの色)の画素信号と、差計算手段25で求めた非相関値($k\text{HPF} - h\text{HPF}$)に第1の所定の係数(q)を掛けたものと、差計算手段26で求めた差($k\text{LPF} - h\text{LPF}$)に第2の所定の係数(r)を掛けたものとを加算することにより、補間対象画素位置における他の色(第kの色)の画素信号を求める。

[0028] 補間値算出手段で算出された補間値は例えば第kの色の画素信号のための2次元メモリ(6r、6g、6bのいずれか)に記憶され、或いは出力端子11から出力される。

[0029] 以下、上記した補間方法についてさらに詳しく説明する。

[0030] 上記のように、図4は、HV座標面上におけるG信号の配列を示したものである。

図に記載されているG信号は元々イメージセンサ2上にGの色フィルタが配置されているため、その色フィルタを介して得られる信号であり、空白の箇所は他のR、Bの色フィルタが配置されているため、Gの色信号が欠落した場所である。この欠落した場所におけるG信号を補間する必要がある。

補間のための従来方法として、周辺の画素の平均値を用いる平均補間方法(バイリニア補間)があるが、信号の変化の大きい箇所では精度の高い補間が期待できない。

[0031] そこで、本実施の形態では、補間処理対象画素の近傍の領域内での色成分値の変化の様子に相似の関係がない領域においても正確に補間を行うことができ、また補間処理対象画素の近傍の領域内での色成分値の変化の仕方に拘らず常に最適の補間方法で補間を行うものであり、上記した演算手段10における補間演算は、以下の式(1)により表される。

[0032] $k(i, j)$
 $= h(i, j) + q \{ k\text{HPF}(i, j) - h\text{HPF}(i, j) \}$

$$+r\{kLPF(i, j) - hLPF(i, j)\}$$

$$\cdots (1)$$

- [0033] 式(1)において、 $k(i, j)$ はイメージセンサ2上の座標 (i, j) において、欠落した色信号であり、補間される色信号である。 $h(i, j)$ は (i, j) の位置に予め存在する(値が既知の)色信号である。 $kHPF$, $hHPF$ は、それぞれ (i, j) の位置とその周辺の画素位置における k 信号および h 信号から所定の演算により算出されたHPF値である。 $kLPF$, $hLPF$ は、それぞれ (i, j) の位置とその周辺の画素位置における k 信号および h 信号から別の所定の演算により算出されたLPF値である。

ここでHPF値とは、既知の画素信号(イメージセンサ出力)から推測される真値の空間高周波成分であり、LPF値とは、既知の画素信号(イメージセンサ出力)から推測される真値の空間低周波成分である。ここで言う真値は、イメージセンサの画素間隔が無限小であり、光電変換誤差がないときに得られるであろう空間的に連続した画素信号の値を意味する。

q および r は予め定めた定数である。

- [0034] 式(1)に示した算出式の意味について図13～図16を参照して説明する。これらの図には、各画素における色信号レベルとイメージセンサ2上の各画素の位置が示されている。また、これらの図では、説明を簡単にするため、イメージセンサ2の1行だけを記載し、一次元方向だけに演算を限定して示す。上部に記載したのは各色フィルタの配列であり、 h は h 画素、 k は k 画素、各画素の括弧()内は画素位置を示す座標である。また、曲線 a は k 信号の真値であり、曲線 b は h 信号の真値である。曲線 a 、 b 上において、黒丸印(●)で示した箇所は、イメージセンサ2から得られた k 信号および h 信号の画素信号値である。曲線 c , d はそれぞれ k 信号、 h 信号のLPF値であり、曲線 e , f はそれぞれ k 信号、 h 信号のHPF値である。これら図を参照して、画素位置 (i, j) における k 信号の画素補間を行う方法を具体的に述べる。

図13は、 k 信号と h 信号との間に正の相関がある場合を示し、図14及び図15は、 k 信号と h 信号との間に相関がない場合を示し、図16は、 k 信号と h 信号との間に負の相関がある場合を示す。

- [0035] 最初に図13を参照して k 信号と h 信号との間に正の相関がある場合について説明

する。画素位置 (i, j) における曲線 c と d の差が低周波数成分の差 $(kLPF - hLPF)$ に比例する値 $r(kLPF - hLPF)$ となる。また、画素位置 (i, j) における曲線 e と f の差が非相関値 $(kHPF - hHPF)$ となる。曲線 e と f で示される HPF 値は k 信号と h 信号の変化が同様の場合、同じ値となるため重なって描写されており、非相関値 $(kHPF - hHPF)$ は“0”である。

従来技術によるバイリニア方法では、画素位置 $(i-1, j)$ と $(i+1, j)$ における k 信号を用いてその平均値を画素位置 (i, j) における k 信号とする。バイリニア方法によって補間された信号レベルを、図13において、白三角印(Δ)で示したが、求められるべき真値との間に補間誤差が生じている。

本実施の形態による補間方法では、画素位置 (i, j) において既知の値 $h(i, j)$ に非相関値 $(kHPF - hHPF)$ と低周波数成分の差 $(kLPF - hLPF)$ とをそれぞれ係数 q 、 r を乗じた後加算するが、図13に示すように k 信号と h 信号との間に相関がある場合、非相関値は略“0”であり、結局、画素位置 (i, j) において既知の値 $h(i, j)$ に低周波数成分の差 $(kLPF - hLPF)$ を係数 r を乗じた後加算したものが、補間信号 $k(i, j)$ となる。この補間信号 $k(i, j)$ を図13に白丸印(\bigcirc)にて示す。真値に対して精度良く画素補間が実現できていることが分かる。このように、本実施の形態により、色信号間の相関が大きい場合にも精度良く画素補間を行うことができる。

[0036] 次に色信号間に相関が無い場合について説明する。図14と図15に各画素における色信号レベルとイメージセンサ2上の各画素の位置を示す。図14及び図15に示した信号では k 信号は一定であり、 k 信号と h 信号の変化に相関が無い。

[0037] まず、図14を参照して説明する。図14の例では、 k 信号に変化が無いため曲線 e で示される k 信号の HPF 値 $kHPF$ は“0”である。上記特許文献1(特開2001-197512号公報)に開示された方法による色の相関変化だけを用いた補間は、 $h(i, j)$ の信号に $(kLPF - hLPF)$ に比例した値を加算することに相当する。

この場合、画素補間された信号レベルは、図14において、白四角印(\square)で示す信号レベルとなる。白四角印に示す信号レベルは k 信号の真値から離れた位置の値となるため補間誤差が生じていることが分かる。これは、画素位置 (i, j) における補間対象の k 信号は、参照とする h 信号との間に相関が無いためである。

一方、本実施の形態による画素補間方法では、画素位置 (i, j) における h 信号 $h(i, j)$ に $(kLPF - hLPF)$ に係数 r を掛けたものを加算し、さらに $(kHPF - hHPF)$ に係数 q を掛けたものを加算する。 $kHPF$ は“0”であるため、画素位置 (i, j) における $(kHPF - hHPF)$ は負の値となる。よって、本実施の形態による補間方法では補間された信号レベルは白丸印 (○) の位置となり、 k 信号の真値に対して精度高く補間される。本実施の形態では k 信号と h 信号との信号変化にどれだけ相関が無いかは、 $(kHPF - hHPF)$ の値として求められることとなる。 $(kHPF - hHPF)$ を「非相関値」と呼ぶのはこのためである。一方、低周波数成分の差 $(kLPF - hLPF)$ は、相関の度合いを表し、相関の度合いが高いほど一定の値により近くなる。よって、 $(kLPF - hLPF)$ と $(kHPF - hHPF)$ の両方の値がそれぞれの係数 r, q を掛けた上で $h(i, j)$ に加算されることにより信号間に相関が無い場合でも精度高く画素補間を行うことができる。

[0038] 図15には図14とは逆に k 信号が変化して、 h 信号に変化が無い、2つの色信号間に相関が無い別の例を示す。上記特許文献1 (特開2001-197512号公報) に開示された方法による色の相関変化だけを用いた補間は、 $h(i, j)$ の信号に $(kLPF - hLPF)$ の信号レベルを加算することに相当する。

この場合、画素補間された信号レベルを図15において白四角印 (□) で示す信号レベルとなる。白四角印に示す信号レベルは k 信号の真値から離れた位置の値となるため補間誤差が生じていることが分かる。

一方、本実施の形態による画素補間方法では、画素位置 (i, j) における h 信号 $h(i, j)$ に $(kLPF - hLPF)$ に係数 r を掛けたものを加算し、さらに $(kHPF - hHPF)$ に係数 q を掛けたものを加算する。 $hHPF$ は“0”であるため、画素位置 (i, j) における $(kHPF - hHPF)$ は正の値となる。よって、本実施の形態による補間方法では補間された信号レベルは白丸印 (○) の位置となり、 k 信号の真値に対して精度高く補間される。本実施の形態では、 $(kLPF - hLPF)$ と $(kHPF - hHPF)$ の両方の値が $h(i, j)$ にそれぞれの係数 r, q を掛けた上で加算されることにより図15に示す信号間に相関が無い場合においても精度高く画素補間を行うことができる。

[0039] 図14及び図15では色信号間に相関が無い場合について説明したが、次に色信号間に負の相関がある場合について説明する。図16に k 信号と h 信号との間に負の相

関がある場合を示す。画素位置 (i, j) における、曲線 a と鎖線 c の差 $\Delta(a - c)$ と、曲線 d と曲線 b の差 $\Delta(d - b)$ の和が、非相関値 $(kHPF - hHPF)$ に比例する値 $q(kHPF - hHPF)$ に等しい。バイリニア補間方法による画素補間は白三角印 (\triangle) で示す信号レベルであり図13と同様に真値に対して補間誤差が生じている。また、負の相関関係である場合、上記特許文献1 (特開2001-197512号公報) に開示された方法による色の相関変化だけを用いた画素補間では白四角印 (\square) で示すようにさらに補間誤差が拡大する。本実施の形態による補間方法では白丸印 (\circ) で示すように精度高く画素補間が実現できている。

以上のように、色信号間に正の相関がある場合、相関が無い場合、負の相関となっている場合のいずれにおいても精度の高い画素補間を行うことができる。

[0040] 画素補間の演算処理について以下に具体的に説明する。図17に演算手段10の演算の手順をフローチャートとして示す。フローチャートに記載するように、補間値の算出は、以下の6つの処理を含む。

ステップS1; R画素位置におけるG信号 (GonR) を求めるための処理。

ステップS2; B画素位置におけるG信号 (GonB) を求めるための処理。

ステップS3; G画素位置におけるR信号 (RonG) を求めるための処理。

ステップS4; G画素位置におけるB信号 (BonG) を求めるための処理。

ステップS5; R画素位置におけるB信号 (BonR) を求めるための処理。

ステップS6; B画素位置におけるR信号 (RonB) を求めるための処理。

これら6つの処理は、

「 h 色 ($h=R, G$ 、又は B) の画素信号が存在する画素位置における k 色 ($k=R, G$ 、又は B 、但し h は k とは異なる) の画素信号を求めるための処理」

と一般化して言うことができる。これらの6つの処理の各々は画面上 (1フレーム内) のすべての画素位置について行われる。

[0041] 上記の6つの処理がすべて終わったときに、1画面上のすべての画素位置のすべての画素における不足した色の画素信号が揃う。

[0042] まず、ステップS1の演算処理について説明する。図4において、G信号が予め存在しない (値が未知の) 画素の座標 (i, j) に着目する。座標 (i, j) のG信号のLPF値 GL

PFは、例えば次式(2)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0043] \quad GLPF(i, j) = & [\{G(i-3, j) + G(i-1, j) + G(i+1, j) + G(i+3, j)\} / 4 \\ & + \{G(i, j-3) + G(i, j-1) + G(i, j+1) + G(i, j+3)\} / 4] / 2 \\ & \dots (2) \end{aligned}$$

[0044] 各信号の括弧()内は画素の座標を意味している。

[0045] G信号が予め存在している画素位置(i+1, j)のG信号のLPF値GLPFは、次式(3)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0046] \quad GLPF(i+1, j) = & [\{G(i-3, j) / 8 + G(i-1, j) / 4 + G(i+1, j) / 4 + G(i+3, j) / 4 + G(i+5, j) / 8\} \\ & + \{G(i+1, j-4) / 8 + G(i+1, j-2) / 4 + G(i+1, j) / 4 + G(i+1, j+2) / 4 + G(i+1, j+4) / 8\}] / 2 \\ & \dots (3) \end{aligned}$$

[0047] G画素の配列はいずれも同じ画素間隔の繰り返しであるため、上記式(2)および式(3)にてG信号のLPF値を算出することができる。G信号のLPF値の演算は図1のLPF8gによって算出され、演算手段10に入力される。

[0048] また、G信号が予め存在しない画素位置(i, j)のG信号のHPF値GHPFは、次式(4)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0049] \quad GHPF(i, j) = & [\{-G(i-3, j) + G(i-1, j) + G(i+1, j) - G(i+3, j)\} + \{-G(i, j-3) + G(i, j-1) + G(i, j+1) - G(i, j+3)\}] / 2 \\ & \dots (4) \end{aligned}$$

[0050] G信号が予め存在している画素位置(i+1, j)のG信号のHPF値GHPFは、次式(5)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0051] \quad GHPF(i+1, j) = & [\{-G(i-3, j) / 4 - G(i-1, j) + 2.5G(i+1, j) - G(i+3, j) - G(i+5, j) / 4\} + \{-G(i+1, j-4) / 4 - G(i+1, j-2) + 2.5G(i+1, j) - G(i+1, j+2) - G(i+1, j+4) / 4\}] / 2 \\ & \dots (5) \end{aligned}$$

[0052] G画素の配列はいずれも同じ画素間隔の繰り返しであるため、上記式(4)および式(5)にてG信号のHPF値を算出することができる。G信号のHPF値の演算は図1の

HPF7gによって算出され、演算手段10に入力される。

[0053] R信号のLPF値、HPF値は次式によって算出される。まずどの画素にもR信号が存在しないj行目においては、上下の行から値を算出する。画素の座標(i, j)のR信号のLPF値RLPFは、次式(6)にて算出される。

$$\begin{aligned}
 [0054] \quad \text{RLPF}(i, j) = & \left[\left\{ \frac{\{R(i-3, j-1) + R(i-3, j+1)\}}{2} + \{R(i-1, j-1) + R(i-1, j+1)\}}{2} + \{R(i+1, j-1) + R(i+1, j+1)\}}{2} + \{R(i+3, j-1) + R(i+3, j+1)\}}{2} \right\} \right] / 4 \\
 & + \left[\left\{ \frac{\{R(i-1, j-3) + R(i+1, j-3)\}}{2} + \{R(i-1, j-1) + R(i+1, j-1)\}}{2} + \{R(i-1, j+1) + R(i+1, j+1)\}}{2} + \{R(i-1, j+3) + R(i+1, j+3)\}}{2} \right\} \right] / 4 \Big] / 2 \\
 & \dots (6)
 \end{aligned}$$

[0055] 座標(i+1, j)のR信号のLPF値RLPFは、次式(7)にて算出される。

$$\begin{aligned}
 [0056] \quad \text{RLPF}(i+1, j) = & \left[\left\{ \frac{\{R(i-1, j-1) + R(i-1, j+1)\}}{2} + \{R(i+1, j-1) + R(i+1, j+1)\}}{2} + \{R(i+3, j-1) + R(i+3, j+1)\}}{2} \right\} \right] / 3 \\
 & + \left\{ \frac{R(i+1, j-3) + R(i+1, j-1) + R(i+1, j+1) + R(i+1, j+3)}{4} \right\} / 2 \\
 & \dots (7)
 \end{aligned}$$

[0057] 一方、R信号が予め存在する行、例えばj+1行の画素位置(i, j+1)のR信号のLPF値RLPFは、次式(8)にて算出される。

$$\begin{aligned}
 [0058] \quad \text{RLPF}(i, j+1) = & \left\{ \frac{\{R(i-3, j+1) + R(i-1, j+1) + R(i+1, j+1) + R(i+3, j+1)\}}{4} \right. \\
 & + \left. \left[\frac{\{R(i-1, j-1) + R(i+1, j-1)\}}{2} + \{R(i-1, j+1) + R(i+1, j+1)\}}{2} + \{R(i-1, j+3) + R(i+1, j+3)\}}{2} \right] / 3 \right\} / 2 \\
 & \dots (8)
 \end{aligned}$$

[0059] さらに、R信号が予め存在する行、例えばj-1行の画素位置(i+1, j+1)のR信号のLPF値RLPFは、次式(9)にて算出される。

$$\begin{aligned}
 [0060] \quad \text{RLPF}(i+1, j+1) = & \left[\frac{R(i-3, j+1)}{8} + \frac{R(i-1, j+1)}{4} + R(i+1, j+1) \right. \\
 & \left. + \frac{R(i+3, j+1)}{4} + \frac{R(i+5, j+1)}{8} \right. \\
 & \left. + \frac{R(i+1, j-3)}{8} + \frac{R(i+1, j-1)}{4} + \frac{R(i+1, j+1)}{4} + \frac{R(i+1, j+3)}{4} \right]
 \end{aligned}$$

$$/4+R(i+1, j+5)/8]/2$$

…(9)

[0061] R画素の配列は(i, j)、(i+1, j)、(i, j+1)、(i+1, j+1)の繰り返しであるため、上記式(6)から式(9)にてR信号のLPF値を算出することができる。R信号のLPF値の演算は図1のLPF8rによって算出され、演算手段10に入力される。

[0062] また、座標(i, j)におけるR信号のHPF値RHPFは、次式(10)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0063] \quad RHPF(i, j) = & [-\{R(i-3, j-1)+R(i-3, j+1)\}/2 + \{R(i-1, j-1)+R(i-1, j+1)\}/2 + \{R(i+1, j-1)+R(i+1, j+1)\}/2 - \{R(i+3, j-1)+R(i+3, j+1)\}/2 \\ & - \{R(i-1, j-3)+R(i+1, j-3)\}/2 + \{R(i-1, j-1)+R(i+1, j-1)\}/2 + \{R(i-1, j+1)+R(i+1, j+1)\}/2 - \{R(i-1, j+3)+R(i+1, j+3)\}/2] \\ & /2 \end{aligned}$$

…(10)

[0064] 座標(i+1, j)におけるR信号のHPF値RHPFは、次式(11)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0065] \quad RHPF(i+1, j) = & [-\{R(i-3, j-1)+R(i-3, j+1)\}/2/4 - \{R(i-1, j-1)+R(i-1, j+1)\}/2 + 2.5\{R(i+1, j-1)+R(i+1, j+1)\}/2 - \{R(i+3, j-1)+R(i+3, j+1)\}/2 - \{R(i+5, j-1)+R(i+5, j+1)\}/2/4] \\ & + [-R(i+1, j-3)+R(i+1, j-1)+R(i+1, j+1)-R(i+1, j+3)]/2 \end{aligned}$$

…(11)

[0066] 一方、R信号が予め存在する行、例えばj+1行の画素位置(i, j+1)のR信号のHPF値RHPFは、次式(12)にて算出される。

$$\begin{aligned} [0067] \quad RHPF(i, j+1) = & [-\{R(i-3, j+1)+R(i-1, j+1)+R(i+1, j+1)-R(i+3, j+1)\} \\ & + [-\{R(i-1, j-3)+R(i+1, j-3)\}/2/4 - \{R(i-1, j-1)+R(i+1, j-1)\}/2 + 2.5\{R(i-1, j+1)+R(i+1, j+1)\}/2 - \{R(i-1, j+3)+R(i+1, j+3)\}/2 - \{R(i-1, j+5)+R(i+1, j+5)\}/2/4]/2 \end{aligned}$$

…(12)

[0068] さらに、R信号が予め存在する行、例えばj-1行の画素位置(i+1, j+1)のR信号

のHPF値RHPFは、次式(13)にて算出される。

$$\begin{aligned}
 [0069] \quad RHPF(i+1, j+1) = & \{ \{-R(i-3, j+1)/4 - R(i-1, j+1) + 2.5R(i+1, j+1) - R(i+3, j+1) - R(i+5, j+1)/4\} \\
 & + \{-R(i+1, j-3)/4 - R(i+1, j-1) + 2.5R(i+1, j+1) - R(i+1, j+3) - R(i+1, j+5)/4\} \} / 2 \\
 & \dots (13)
 \end{aligned}$$

[0070] R画素の配列は(i, j)、(i+1, j)、(i, j+1)、(i+1, j+1)の繰り返しであるため、上記式(10)から式(13)にてR信号のHPF値も算出することができる。R信号のHPF値の演算は図1のHPF7rによって算出され、演算手段10に入力される。

[0071] 最後に、B信号のLPF値、HPF値であるが、B画素の配列はR画素の配列と座標値が異なるだけであり、同様の配列をしている。よって、式(6)から式(13)に示したR信号のLPF、HPFの算出式と同様に、その座標を変えるだけで算出することができるためその詳細式は省略する。B信号のLPF値の演算は図1のLPF8bによって算出され、演算手段10に入力される。また、B信号のHPF値の演算は図1のHPF7bによって算出され、演算手段10に入力される。

[0072] 以上示したLPFおよびHPFの算出式は式(1)に用いるための値を算出する式であるが、一例に過ぎず、例えば、LPF値の演算式およびHPF値の演算式において用いる画素数や係数は画像の大きさや解像度に応じて他の値を適切に設けても良い。

[0073] 上述した式(2)から式(13)により、R、G、B信号の画像全ての画素位置に対するLPF値と、HPF値とが求められる。ステップS1ではR画素の位置における欠落したG信号を算出する。R画素の位置におけるG信号は式(1)に従い次式(14)にて算出される。R画素は(i+n, j+m) (n, mは奇数)の位置に存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned}
 [0074] \quad G(i+n, j+m) = & \{ R(i+n, j+m) + q(GHPF(i+n, j+m) - RHPF(i+n, j+m)) \} + r(GLPF(i+n, j+m) - RLPF(i+n, j+m)) \\
 & \dots (14)
 \end{aligned}$$

[0075] 式(14)にて示したGHPF, GLPF, RHPF, RLPFは上述した式(2)から式(13)にて算出したHPL出力およびLPF値である。定数q, rは画像が最適に補間されるよ

うに予め定めておけばよい。例えば、 $q=0.25$ 、 $r=1$ で良好に画素補間を行うことができるが、この値に限定されるものではない。図18は、式(14)による補間の結果得られたG信号 g_r をそれぞれ対応するR画素位置に2次元的に示す。

[0076] 次に、ステップS2の演算処理に移る。ステップS2はB画素の位置において欠落したG信号を補間する。B画素の位置におけるG信号は式(1)に従い次式(15)にて算出される。B画素は $(i+s, j+t)$ (s, t は偶数)の位置に存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned} [0077] \quad G(i+s, j+t) = & \{B(i+s, j+t) + q(GHPF(i+s, j+t) - BHPF(i+s, j+t))\} \\ & + r(GLPF(i+s, j+t) - BLPF(i+s, j+t)) \\ & \dots (15) \end{aligned}$$

[0078] 図19は、式(15)による補間の結果得られたG信号 g_b をそれぞれ対応するB画素位置に2次元的に示す。図19には、式(14)による補間の結果 g_r も示されている。式(14)による、R画素位置のG信号の補間、及び式(15)による、B画素位置におけるG信号の補間により、全画素位置におけるG信号が得られる。

[0079] 次に、ステップS3の演算処理に移る。ステップS3はG画素の位置において欠落したR信号を補間する。G画素の位置におけるR信号は式(1)に従い次式(16)、式(17)にて算出される。G画素は $(i+s, j+m)$ (s は偶数、 m は奇数)の位置と $(i+n, j+t)$ (n は奇数、 t は偶数)とに存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned} [0080] \quad R(i+s, j+m) = & \{G(i+s, j+m) + q(RHPF(i+s, j+m) - GHPF(i+s, j+m))\} \\ & + r(RLPF(i+s, j+m) - GLPF(i+s, j+m)) \\ & \dots (16) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [0081] \quad R(i+n, j+t) = & \{G(i+n, j+t) + q(RHPF(i+n, j+t) - GHPF(i+n, j+t))\} \\ & + r(RLPF(i+n, j+t) - GLPF(i+n, j+t)) \\ & \dots (17) \end{aligned}$$

[0082] 図20は、式(16)及び式(17)による補間の結果得られたR信号 g_r をそれぞれ対応するG画素位置に2次元的に示す。

なお、式(16)および式(17)においてもRLPF, RHPF, GLPF, GHPFは上述し

た式(2)から式(13)に示したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値gr、gbを用いて新たに算出してもよい。その場合、図1に示すように、演算手段10にて算出した補間値gr、gbを一度2次元メモリ6gへ出力し、一時的に記憶保持した後、再度HPF7g、LPF8gにて算出することとなる。

[0083] 次に、ステップS4の演算処理に移る。ステップS4はG画素の位置において欠落したB信号を補間する。G画素の位置におけるB信号は式(1)に従い次式(18)、式(19)にて算出される。G画素は $(i+s, j+m)$ (s は偶数、 m は奇数)の位置と $(i+n, j+t)$ (n は奇数、 t は偶数)とに存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned} [0084] \quad B(i+s, j+m) = & \{G(i+s, j+m) + q(BHPF(i+s, j+m) - GHPF(i+s, j+m))\} \\ & + r(BLPF(i+s, j+m) - GLPF(i+s, j+m)) \\ & \dots (18) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [0085] \quad B(i+n, j+t) = & \{G(i+n, j+t) + q(BHPF(i+n, j+t) - GHPF(i+n, j+t))\} \\ & + r(BLPF(i+n, j+t) - GLPF(i+n, j+t)) \\ & \dots (19) \end{aligned}$$

[0086] 図21は、式(18)及び式(19)による補間の結果得られたB信号bgをそれぞれ対応するG画素位置に2次元的に示す。

なお、本式(18)および式(19)においてもBLPF、BHPF、GLPF、GHPFは上述したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値gr、gbを用いて新たに算出してもよい。

[0087] 次に、ステップS5の演算処理に移る。ステップS5はB画素の位置において欠落したR信号を補間する。B画素の位置におけるR信号は式(1)に従い次式(20)にて算出される。B画素は $(i+s, j+t)$ (s, t は偶数)の位置に存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned} [0088] \quad R(i+s, j+t) = & \{G(i+s, j+t) + q(RHPF(i+s, j+t) - GHPF(i+s, j+t))\} \\ & + r(RLPF(i+s, j+t) - GLPF(i+s, j+t)) \\ & \dots (20) \end{aligned}$$

[0089] 図22は、式(20)による補間の結果得られたR信号rbをそれぞれ対応するB画素位置に2次元的に示す。図22にはまた、式(16)及び式(17)による補間の結果得られたR信号rgをそれぞれ対応するG画素位置に示されている。式(16)及び式(17)による補間と、式(31)による補間の結果、すべての画素のR信号が揃う。

なお、式(20)においてもRLPF, RHPF, GLPF, GHPFは上述したLPFおよびH PFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値gr、gbを用いて新たに算出してもよい。また、RLPF、RHPFも、ステップS3にて算出した補間値rgを用いて新たに算出してよい。

[0090] 次に、ステップS6の演算処理に移る。ステップS6はR画素の位置において欠落したB信号を補間する。R画素の位置におけるB信号は式(1)に従い次式(21)にて算出される。R画素は(i+n, j+m) (n, mは奇数)の位置に存在するため、これに伴い式(1)とは座標値が異なるものとなる。

$$\begin{aligned}
 [0091] \quad B(i+n, j+m) = & \{ G(i+n, j+m) + q(BHPF(i+n, j+m) - GHPF(i+n, j+m)) \} \\
 & + r(BLPF(i+n, j+m) - GLPF(i+n, j+m)) \\
 & \dots (21)
 \end{aligned}$$

[0092] 図23は、式(21)による補間の結果得られたB信号brをそれぞれ対応するR画素位置に2次元的に示す。図23にはまた、式(18)及び式(19)による補間の結果得られたB信号bgがそれぞれ対応するG画素位置が示されている。式(18)及び式(19)による補間と、式(21)による補間の結果、すべての画素のB信号が揃う。

なお、式(21)においてもBLPF, BHPF, GLPF, GHPFは上述したLPFおよびH PFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値gr、gbを用いて新たに算出してもよい。また、BLPF、BHPFも、ステップS4にて算出した補間値bgを用いて新たに算出してよい。

[0093] 以上ステップS1からステップS6の演算により、各画素において欠落した色信号を補間し、全画素のR, G, B信号が得られる。

[0094] 実施の形態2.

次に実施の形態2の画像信号処理装置を説明する。実施の形態2の画像信号処理装置を備えた撮像装置の全体的構成は、図1に示すごとくであるが、演算手段10

の構成が実施の形態1とは異なる。図24は、実施の形態2の演算手段の構成を示す。図24に示された演算手段は、概して図12の演算手段と同様であるが、差計算手段26の代わりに比計算手段32を備え、加算手段29の代わりに、加算手段33と乗算手段34の組合せを有する点で異なる。

[0095] 比計算手段32は、選択手段24kの出力と選択手段24hの出力の比 $kLPF/hLPF$ を求める。

この実施の形態2では、 $LPF8r$ 、 $8g$ 、 $8b$ と、選択手段24k、24hと、比計算手段32とで、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との比を算出する比算出手段が構成されている。

係数乗算手段28は、比計算手段32の出力 $kLPF/hLPF$ に所定の係数 r を描け、その積 $r(kLPF/hLPF)$ を出力する。

加算手段33は、選択手段21から出力される画素値 h と、係数乗算手段27から出力される値 $q(kHPF-hHPF)$ とを加算して、その和 $h+q(kHPF-hHPF)$ を出力する。

[0096] 乗算手段34は、加算手段33の出力

$$h+q(kHPF-hHPF)$$

と、係数乗算手段28の出力

$$r(kLPF/hLPF)$$

とを乗算し、その積

$$\{h+q(kHPF-hHPF)\} \times r(kLPF-hLPF)$$

を出力する。

乗算手段34の出力が、補間対象画素の第kの色の色成分値(補間値)として用いられる。

[0097] 上記のうち、選択手段21と、係数乗算手段27、28と、加算手段33と、乗算手段34とにより、補間対象画素位置における第hの色の画素信号と、低周波数成分の比(k

LPF/hLPF)と、非相関値($k\text{HPF} - h\text{HPF}$)とに基づいて、補間対象画素位置における第 k の色の画素信号(補間値)を求める補間値算出手段が構成されている。より詳しく言うと、この補間値算出手段は、補間対象画素の位置における一つの色(第 h の色)の画素信号と、差計算手段25で求めた非相関値($k\text{HPF} - h\text{HPF}$)に第1の所定の係数(q)を掛けたものとの和と、比計算手段32で求めた低周波数成分の比($k\text{LPF}/h\text{LPF}$)に第2の所定の係数(r)を掛けたものとを乗算することにより、補間対象画素位置における他の色(第 k の色)の画素信号を求める。

[0098] 補間値算出手段で算出された補間値は例えば第 k の色の画素信号のための2次元メモリ(6r、6g、6bのいずれか)に記憶され、或いは出力端子11から出力される。

[0099] 上記した演算手段10による補間演算は次式(22)で表される。

$$\begin{aligned}
 [0100] \quad & k(i, j) \\
 & = [h(i, j) + q\{k\text{HPF}(i, j) - h\text{HPF}(i, j)\}] \\
 & \quad \times r\{k\text{LPF}(i, j)/h\text{LPF}(i, j)\} \\
 & \quad \dots(22)
 \end{aligned}$$

[0101] 式(22)において、式(1)と同様に $k(i, j)$ はイメージセンサ2上の座標(i, j)において、欠落した色信号であり、補間される色信号である。 $h(i, j)$ は(i, j)の位置に予め存在する色信号である。 $k\text{HPF}$ 、 $h\text{HPF}$ は k 信号および h 信号の(i, j)の位置の周辺の画素から所定の演算により算出されたHPF値である。 $k\text{LPF}$ 、 $h\text{LPF}$ は k 信号および h 信号の(i, j)の位置の周辺の画素から別の所定の演算により算出されたLPF値である。 q および r は予め定めた定数である。

[0102] 式(22)に示した算出式の意味について図25～図28を参照して説明する。これらの図には、図13～図16と同様に、各信号レベルとイメージセンサ2上の各画素の位置が示されている。また、説明を簡単にするため、イメージセンサ2の1行だけを記載し、一次元方向だけに演算を限定して示す。上部に記載したのは各色フィルタの配列であり、 h は h 画素、 k は k 画素、各画素の括弧()内は画素位置を示す座標である。また、曲線 a は k 信号の真値であり、曲線 b は h 信号の真値である。曲線 a 、 b において、黒丸印(●)で示した箇所は、イメージセンサ2から出力された k 信号及び h 信号の画素信号値である。曲線 c 、 d はそれぞれ k 信号、 h 信号のLPF値であり、曲線 e

, fはそれぞれk信号、h信号のHPF値である。これら図を参照して、画素位置(i, j)におけるk信号の画素補間を行う方法を具体的に述べる。

図25は、k信号とh信号との間に正の相関がある場合を示し、図26及び図27は、k信号とh信号との間に相関がない場合を示し、図28は、k信号とh信号との間に負の相関がある場合を示す。

[0103] 最初に図25を参照してk信号とh信号との間に正の相関がある場合について説明する。曲線eとfで示されるHPF値、はk信号とh信号の変化が同様の場合、同じ値となるため重なって描写されている。

従来技術によるバイリニア方法では、画素位置(i-1, j)と(i+1, j)におけるk信号を用いてその平均値を画素位置(i, j)におけるk信号とする。バイリニア方法によって補間された信号レベルを、図25において白三角印(Δ)で示したが、求められるべき真値と補間誤差が生じている。

[0104] 一方、本実施の形態による補間方法では、画素位置(i, j)において既知の値h(i, j)に非相関値(kHPF - hHPF)を係数qを乗じた後加算し、加算結果に、比kLPF/hLPFに係数rを乗じたものを乗算することにより得られた値が、補間信号k(i, j)となる。kLPF/hLPFは、LPF値の比を表すものであり、この比は、相関の程度を表し、相関の度合いが高いほど「1」により近くなる。

[0105] 実施の形態1にて述べたように画像の局所的な領域では信号の変化には強い相関がある。よって、信号の緩やかな変化を示すLPF値とそれぞれの信号との間には次式(23)が成り立つ。

$$[0106] \quad k(i, j) : h(i, j) = kLPF(i, j) : hLPF(i, j) \\ \dots (23)$$

[0107] 式(23)を変形すると、h画素のある(i, j)におけるk(i, j)の信号は次式(24)で表すことができる。

$$[0108] \quad k(i, j) = h(i, j) \times kLPF(i, j) / hLPF(i, j) \\ \dots (24)$$

[0109] 式(24)は画像の局所的な領域では信号の変化に強い相関を持つと仮定しており、画像のほとんどの領域では上記仮定が成り立つため、信号の変化に正の相関の高

い領域では精度の高い画素補間を可能とする。しかし、実施の形態1と同様に画像のエッジなど相関がない領域や、負の相関を有する領域では画素補間誤差が発生する。

[0110] 図25では画素位置 (i, j) における、曲線 c と d との比が $kLPF/hLPF$ となる。画素位置 (i, j) における曲線 e と f の差が $(kHPF - hHPF)$ となる。本実施の形態による補間方法では、画素位置 (i, j) において既知の値 $h(i, j)$ から $(kHPF - hHPF)$ に係数 q を掛けたものを加算し、 $kLPF/hLPF$ に係数 r を掛けたものを乗ずる。式(22)で示す本方法によって算出された補間信号 $k(i, j)$ を図25に白丸印(○)にて示す。真値に対して精度良く画素補間が実現できている。図25に示したように、 k 信号と h 信号との信号の変化が同様である場合、 $(kHPF - hHPF)$ は“0”に近くなるため、LPFから求められる変化の信号間の比に比例した値を掛けることにより補間信号が算出されることになる。本方法により、色信号間の相関が大きい場合精度良く画素補間を行うことができる。

[0111] 次に色信号間に相関が無い場合について説明する。画像のエッジなどでは各色の間の相関が低くなるため式(24)では補間誤差が生じてしまう。そこで、エッジ部では相関が低くなることを考慮し、式(24)にHPFの信号差 $(kHPF - hHPF)$ を挿入し、上記式(22)の補間方法とすることで上記の問題を解決することができる。式(22)において、 $(kHPF(i, j) - hHPF(i, j))$ は画像エッジ部の信号成分の差であり、 k 信号と h 信号の変化にエッジ部でも強い相関がある場合には、“0”となるため、式(22)で $r = 1$ であれば、式(24)と同じ式となる。各色の相関が無い場合には、 $(kHPF(i, j) - hHPF(i, j))$ が各色の信号の固有の値に関係するので、各色について高精度の画素補間を実現することができる。

[0112] 図26及び図27に各信号レベルとイメージセンサ2上の各画素の位置を示す。図26及び図27に示した信号では k 信号と h 信号の変化に相関が無い。

[0113] まず、図26を参照して説明する。図26の例では、 k 信号に変化が無いいため曲線 e で示される k 信号のHPF値 $kHPF$ は“0”である。

式(24)で示した色の相関変化だけを用いた補間を行う場合、画素位置 (i, j) における補間対象の k 信号は変化していないにもかかわらず、参照とする h 信号が変化し

ているため、白四角印(□)で示す信号レベルに画素補間され、補間誤差が生じる。しかし、k信号とh信号との信号変化にどれだけ相関が無いかは、 $(kHPF - hHPF)$ の値として求められることとなる。よって、 $(kHPF - hHPF)$ の値に係数 q を掛けたものが、 $h(i, j)$ の値に加算され、加算結果に、 $r(kLPF / hLPF)$ が乗算される。図26の場合、 $kHPF$ は“0”であり、画素位置 (i, j) における $(kHPF - hHPF)$ は負の値になるため、 $h(i, j)$ の値はある値が差し引かれることとなる。本実施の形態による演算(式(24))の画素補間の信号レベルを白丸印(○)にて示す。真値と比べ精度高く補間できている。このように信号間に相関が無い場合でも精度高く画素補間を行うことができる。

- [0114] 図27には図26とは逆にk信号が変化して、h信号に変化が無い、2つの色信号間に相関が無い別の例を示す。式(22)による色の相関変化だけを用いた補間を行う場合、 $h(i, j)$ の信号に $kLPF / hLPF$ の信号レベル比に係数 r を掛けたものが乗算されることになる。この場合、画素補間された信号レベルを図27において白四角印(□)で示す信号レベルとなる。白四角印に示す信号レベルはk信号の真値から離れた位置の値となるため補間誤差が生じていることが分かる。

一方、本実施の形態による画素補間方法では、画素位置 (i, j) におけるh信号 $h(i, j)$ に $(kLPF - hLPF)$ に係数 r を掛けたものが加算され、加算結果に、 $r(kLPF / hLPF)$ が乗算される。図27の場合、 $hHPF$ は“0”であり、画素位置 (i, j) における $(kHPF - hHPF)$ は正の値となる。本実施の形態による補間方法では補間された信号レベルは白丸印(○)の位置となり、k信号の真値に対して精度高く補間される。

- [0115] 図26及び図27では色信号間に相関が無い場合について説明したが、次に色信号間に負の相関がある場合について説明する。図28にk信号とh信号との間に負の相関がある場合を示す。バイリニア補間方法による画素補間は白三角印(△)で示す信号レベルであり図25と同様に真値に対して補間誤差が生じている。また、負の相関関係である場合、式(24)による色の相関変化だけを用いた画素補間では白四角印(□)で示すようにさらに補間誤差が拡大する。本実施の形態による補間方法では白丸印(○)で示すように精度高く画素補間が実現できている。

以上のように、色信号間に正の相関がある場合、相関が無い場合、負の相関となっ

ている場合のいずれにおいても精度の高い画素補間を行うことができる。

[0116] 画素補間の演算処理については実施の形態1と同様に、図17に示したフローチャートの手順にて行う。フローチャートに示した6つの処理がすべて終わったときに、1画面上のすべての画素位置のすべての画素における不足した色の画素信号が揃う。

[0117] 各手順における演算処理を具体的に説明する。まず、各色信号R, G, BのHPF、LPF値は実施の形態1と同様に式(2)から式(13)に示す演算にて求められる。

[0118] まず、ステップS1の演算処理について説明する。ステップS1ではR画素の位置における欠落したG信号を算出する。R画素の位置におけるG信号は式(22)に従い式(25)にて算出される。R画素は $(i+n, j+m)$ (n, m は奇数)の位置に存在するため、これに伴い式(22)とは座標値が異なるものとなる。

$$[0119] \quad G(i+n, j+m) = \{R(i+n, j+m) + q(GHPF(i+n, j+m) - RHPF(i+n, j+m))\} \times r(GLPF(i+n, j+m) / RLPF(i+n, j+m))$$

...(25)

[0120] 定数 q, r は画像が最適に補間されるように予め定めておけばよい。例えば、 $q=0, 25, r=1$ でも良好に画素補間を行うことができる。図18は、式(25)による補間の結果 gr をそれぞれ対応するR画素位置に示す。

[0121] 次に、ステップS2の演算処理に移る。ステップS2はB画素の位置において欠落したG信号を補間する。B画素の位置におけるG信号は式(22)に従い次式(26)にて算出される。B画素は $(i+s, j+t)$ (s, t は偶数)の位置に存在するため、これに伴い式(22)とは座標値が異なるものとなる。

$$[0122] \quad G(i+s, j+t) = \{B(i+s, j+t) + q(GHPF(i+s, j+t) - BHPF(i+s, j+t))\} \times r(GLPF(i+s, j+t) / BLPF(i+s, j+t))$$

...(26)

[0123] 図19は、式(26)による補間の結果 gb をそれぞれ対応するB画素位置に示す。図19には、式(25)による補間の結果 gr も示されている。式(25)による、R画素位置のG信号の補間、及び式(26)による、B画素位置におけるG信号の補間により、全画素位置におけるG信号が得られる。

[0124] 次に、ステップS3の演算処理に移る。ステップS3はG画素の位置において欠落したR信号を補間する。G画素の位置におけるR信号は式(22)に従い次式(27)、式(28)にて算出される。G画素は $(i+s, j+m)$ (s は偶数、 m は奇数)の位置と $(i+n, j+t)$ (n は奇数、 t は偶数)とに存在するため、これに伴い式(22)とは座標値が異なるものとなる。

$$[0125] \quad R(i+s, j+m) = \{G(i+s, j+m) + q(RHPF(i+s, j+m) - GHPF(i+s, j+m))\} \times r(RLPF(i+s, j+m) / GLPF(i+s, j+m)) \quad \dots(27)$$

$$[0126] \quad R(i+n, j+t) = \{G(i+n, j+t) + q(RHPF(i+n, j+t) - GHPF(i+n, j+t))\} \times r(RLPF(i+n, j+t) / GLPF(i+n, j+t)) \quad \dots(28)$$

[0127] 図20は、式(27)及び式(28)による補間の結果得られたR信号 rg をそれぞれ対応するG画素位置に2次元的に示す。

なお、式(27)および式(28)においてもRLPF, RHPF, GLPF, GHPFは上述したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値 gr 、 gb を用いて新たに算出してもよい。

[0128] 次に、ステップS4の演算処理に移る。ステップS4はG画素の位置において欠落したB信号を補間する。G画素の位置におけるB信号は式(22)に従い次式(29)、式(30)にて算出される。G画素は $(i+s, j+m)$ (s は偶数、 m は奇数)の位置と $(i+n, j+t)$ (n は奇数、 t は偶数)とに存在するため、これに伴い式(22)とは座標値が異なるものとなる。

$$[0129] \quad B(i+s, j+m) = \{G(i+s, j+m) + q(BHPF(i+s, j+m) - GHPF(i+s, j+m))\} \times r(BLPF(i+s, j+m) / GLPF(i+s, j+m)) \quad \dots(29)$$

$$[0130] \quad B(i+n, j+t) = \{G(i+n, j+t) + q(BHPF(i+n, j+t) - GHPF(i+n, j+t))\} \times r(BLPF(i+n, j+t) / GLPF(i+n, j+t)) \quad \dots(30)$$

[0131] 図21は、式(29)及び式(30)による補間の結果得られたB信号 bg をそれぞれ対応

するG画素位置に2次元的に示す。

なお、本式(29)および式(30)においてもBLPF, BHPF, GLPF, GHPFは上述したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値 g_r , g_b を用いて新たに算出してもよい。

- [0132] 次に、ステップS5の演算処理に移る。ステップS5はB画素の位置において欠落したR信号を補間する。B画素の位置におけるR信号は式(22)に従い次式(31)にて算出される。B画素は $(i+s, j+t)$ (s, t は偶数)の位置に存在するため、これに伴い式(22)とは座標値が異なるものとなる。

$$[0133] \quad R(i+s, j+t) = \{G(i+s, j+t) + q(RHPF(i+s, j+t) - GHPF(i+s, j+t))\} \\ \times r(RLPF(i+s, j+t) / GLPF(i+s, j+t)) \\ \dots (31)$$

- [0134] 図22は、式(31)による補間の結果得られたR信号 r_b をそれぞれ対応するB画素位置に2次元的に示す。図22にはまた、式(27)及び式(28)による補間の結果得られたR信号 r_g がそれぞれ対応するG画素位置に示されている。式(27)及び式(28)による補間と、式(31)による補間の結果、すべての画素のR信号が揃う。

なお、式(31)においてもRLPF, RHPF, GLPF, GHPFは上述したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値 g_r , g_b を用いて新たに算出してもよい。また、RLPF, RHPFも、ステップS3にて算出した補間値 r_g を用いて新たに算出してよい。

- [0135] 次に、ステップS6の演算処理に移る。ステップS6はR画素の位置において欠落したB信号を補間する。R画素の位置におけるB信号は式(22)に従い次式(32)にて算出される。R画素は $(i+n, j+m)$ (n, m は奇数)の位置に存在するため、これに伴い式(22)とは、座標値が異なるものとなる。

$$[0136] \quad B(i+n, j+m) = \{G(i+n, j+m) + q(BHPF(i+n, j+m) - GHPF(i+n, j+m))\} \\ \times r(BLPF(i+n, j+m) / GLPF(i+n, j+m)) \\ \dots (32)$$

- [0137] 図23は、式(32)による補間の結果得られたB信号 b_r をそれぞれ対応するR画素位置に2次元的に示す。図23にはまた、式(18)及び式(19)による補間の結果得られ

たB信号bgがそれぞれ対応するG画素位置に示されている。式(18)及び式(19)による補間と、式(32)による補間の結果、すべての画素のB信号が揃う。

なお、式(32)においてもBLPF、BHPF、GLPF、GHPFは上述したLPFおよびHPFの出力値であるが、GLPFおよびGHPFについては、ステップS1およびステップS2で算出した補間値gr、gbを用いて新たに算出してもよい。また、BLPF、BHPFも、ステップS4にて算出した補間値bgを用いて新たに算出してよい。

- [0138] 以上ステップS1からステップS6の演算により、各画素において欠落した色信号を補間し、全画素のR、G、B信号が得られる。
- [0139] 実施の形態1及び2において、各色の信号を生成する順序は図17に示した順序に限るものではなく、信号を生成する順序を入れ替えても差し支えない。例えば、ステップS1とステップS2、ステップS3とステップS4、ステップS5とステップS6は演算の順序を差し替えることができる。
- [0140] また、実施の形態1及び2において、LPFおよびHPFを2次元のフィルタリングを行う演算式を記載したが、補間対象画素の周囲における出力信号の相関性の判定を行い、相関性の強いと判断された方向に並んだ画素の出力信号のみを用いてHPFおよびLPFの出力値として用いても良い。
- [0141] さらに、実施の形態1及び2で説明したHPF7r、7g、7b、LPF8r、8g、8b及び演算手段10は少なくともその一部をソフトウェアにより、即ちプログラムされたコンピュータにより実現することができる。また、以上本発明に係る画素信号処理装置について説明したが、これらの装置に関する説明により明らかにした画素信号処理の方法もまた本発明の一部を成す。
- [0142] 実施の形態1及び2で説明した方法で補間を行うと、各信号(R、G、B)間に相関があるときは、相関を利用した画素補間を行うことができ、画像のエッジ部分など相関が無い箇所においても、精度の高い画素補間を行うことができ、上記特許文献1(特開2001-197512号公報)に開示された方法が抱える、色の境界付近での黒ずみや白抜けなどの画像劣化が発生すると言う問題が著しく改善される。

請求の範囲

- [1] 2次元平面上に配列され、各々が第1乃至第Nの分光感度特性のうちのいずれか1つを有する画素の画素信号の組に基づき、第h(hは1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号が存在する補間対象画素位置における第k(kはhを除く1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号を生成する画素信号処理装置において、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との差を算出する差算出手段と、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内における上記第kの分光感度特性の画素信号と上記第hの分光感度特性の画素信号との非相関の程度に対応した非相関値を算出する非相関値算出手段と、

上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記差と、上記非相関値とに基づいて、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求める補間値算出手段と

を有する画素信号処理装置。

- [2] 上記補間値算出手段は、上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記非相関値に第1の所定の係数を掛けたものと、上記差に第2の所定の係数を掛けたものとを加算することにより、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求めることを特徴とする請求項1に記載の画素信号処理装置。

- [3] 上記差算出手段が、

それぞれ上記第1乃至第Nの分光感度特性の画素信号の低周波数成分を生成する複数のローパスフィルタと、

上記ローパスフィルタから出力される低周波数成分のうちの、上記第kの分光感度特性の画素信号の周波数成分と、上記第hの分光感度特性の画素信号の周波数成分とを選択する選択手段と、

上記選択手段で選択された上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分の差を求める差計算手段と

を有することを特徴とする請求項1に記載の画素信号処理装置。

- [4] 2次元平面上に配列され、各々が第1乃至第Nの分光感度特性のうちのいずれか1つを有する画素の画素信号の組に基づき、第h(hは1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号が存在する補間対象画素位置における第k(kはhを除く1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号を生成する画素信号処理装置において、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との比を算出する比算出手段と、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内における上記第kの分光感度特性の画素信号と上記第hの分光感度特性の画素信号との非相関の程度に対応した非相関値を算出する非相関値算出手段と、

上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記比と、上記非相関値とに基づいて、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求める補間値算出手段と

を有し、

上記補間値算出手段は、上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記非相関値に第1の所定の係数を掛けたものとの和に、上記比に第2の所定の係数を掛けたものとを乗算することにより、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求めることを特徴とする画素信号処理装置。

- [5] 上記非相関値算出手段が、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の変化成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内

の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の変化成分とを生成する変化成分生成手段と、

上記変化成分生成手段で生成された上記第kの分光感度特性の画素信号の変化成分と、上記hの分光感度特性の画素信号の変化成分の差を上記非相関値として求める差計算手段と

を有することを特徴とする請求項1に記載の画素信号処理装置。

- [6] 2次元平面上に配列され、各々が第1乃至第Nの分光感度特性のうちのいずれか1つを有する画素の画素信号の組に基づき、第h(hは1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号が存在する補間対象画素位置における第k(kはhを除く1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号を生成する画素信号処理方法において、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との差を算出する差算出ステップと、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内における上記第kの分光感度特性の画素信号と上記第hの分光感度特性の画素信号との非相関の程度に対応した非相関値を算出する非相関値算出ステップと、

上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記差と、上記非相関値とに基づいて、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求める補間値算出ステップと

を有する画素信号処理方法。

- [7] 上記補間値算出ステップは、上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記非相関値に第1の所定の係数を掛けたものと、上記差に第2の所定の係数を掛けたものとを加算することにより、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求めることを特徴とする請求項6に記載の画素信号処理方法。

- [8] 上記差算出ステップが、

それぞれ上記第1乃至第Nの分光感度特性の画素信号の低周波数成分を生成する複数のローパスフィルタリングステップと、

上記ローパスフィルタリングステップにおけるフィルタリングにより得られる低周波数成分のうちの、上記第kの分光感度特性の画素信号の周波数成分と、上記第hの分光感度特性の画素信号の周波数成分とを選択する選択ステップと、

上記選択ステップで選択された上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分の差を求める差計算ステップと

を有することを特徴とする請求項6に記載の画素信号処理方法。

- [9] 2次元平面上に配列され、各々が第1乃至第Nの分光感度特性のうちのいずれか1つを有する画素の画素信号の組に基づき、第h(hは1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号が存在する補間対象画素位置における第k(kはhを除く1からNのうちのいずれか一つ)の分光感度特性の画素信号を生成する画素信号処理方法において、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の低周波数成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の低周波数成分との比を算出する比算出ステップと、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内における上記第kの分光感度特性の画素信号と上記第hの分光感度特性の画素信号との非相関の程度に対応した非相関値を算出する非相関値算出ステップと、

上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記比と、上記非相関値とに基づいて、上記補間対象画素位置における上記第kの分光感度特性の画素信号を求める補間値算出ステップと

を有し、

上記補間値算出ステップは、上記補間対象画素位置における上記第hの分光感度特性の画素信号と、上記非相関値に第1の所定の係数を掛けたものとの和に、上記比に第2の所定の係数を掛けたものとを乗算することにより、上記補間対象画素位置

における上記第kの分光感度特性の画素信号を求めることを特徴とする画素信号処理方法。

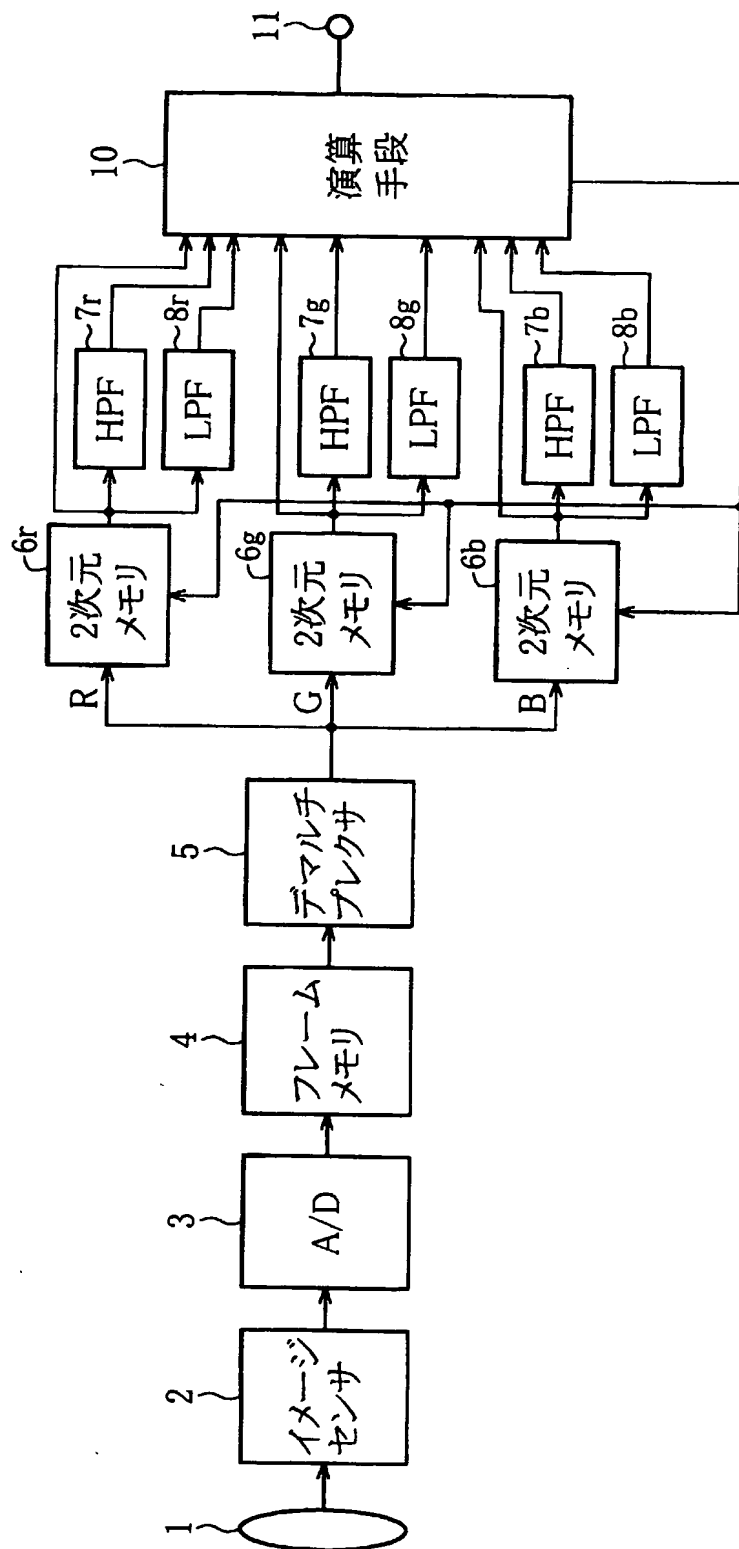
[10] 上記非相関値算出ステップが、

上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第kの分光感度特性の画素信号の変化成分と、上記補間対象画素位置の近傍の領域内の複数の画素位置における、上記第hの分光感度特性の画素信号の変化成分とを生成する変化成分生成ステップと、

上記変化成分生成ステップで生成された上記第kの分光感度特性の画素信号の変化成分と、上記hの分光感度特性の画素信号の変化成分の差を上記非相関値として求める差計算ステップと

を有することを特徴とする請求項6に記載の画素信号処理方法。

[図1]



[図2]

→ H

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	R	G	R	G	R	G	R
j-2	G	B	G	B	G	B	G
j-1	R	G	R	G	R	G	R
j	G	B	G	B	G	B	G
j+1	R	G	R	G	R	G	R
j+2	G	B	G	B	G	B	G
j+3	R	G	R	G	R	G	R

↓ V

[図3]

→ H

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	R		R		R		R
j-2							
j-1	R		R		R		R
j							
j+1	R		R		R		R
j+2							
j+3	R		R		R		R

↓ V

[図4]

→ H

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3		G		G		G	
j-2	G		G		G		G
j-1		G		G		G	
j	G		G		G		G
j+1		G		G		G	
j+2	G		G		G		G
j+3		G		G		G	

↓ V

[図5]

→ H

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3							
j-2		B		B		B	
j-1							
j		B		B		B	
j+1							
j+2		B		B		B	
j+3							

↓ V

[図6]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j-2	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j-1	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j+1	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j+2	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF
j+3	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF	RLPF

[図7]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j-2	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j-1	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j+1	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j+2	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF
j+3	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF	GLPF

[図8]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j-2	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j-1	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j+1	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j+2	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF
j+3	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF	BLPF

[図9]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j-2	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j-1	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j+1	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j+2	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF
j+3	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF	RHPF

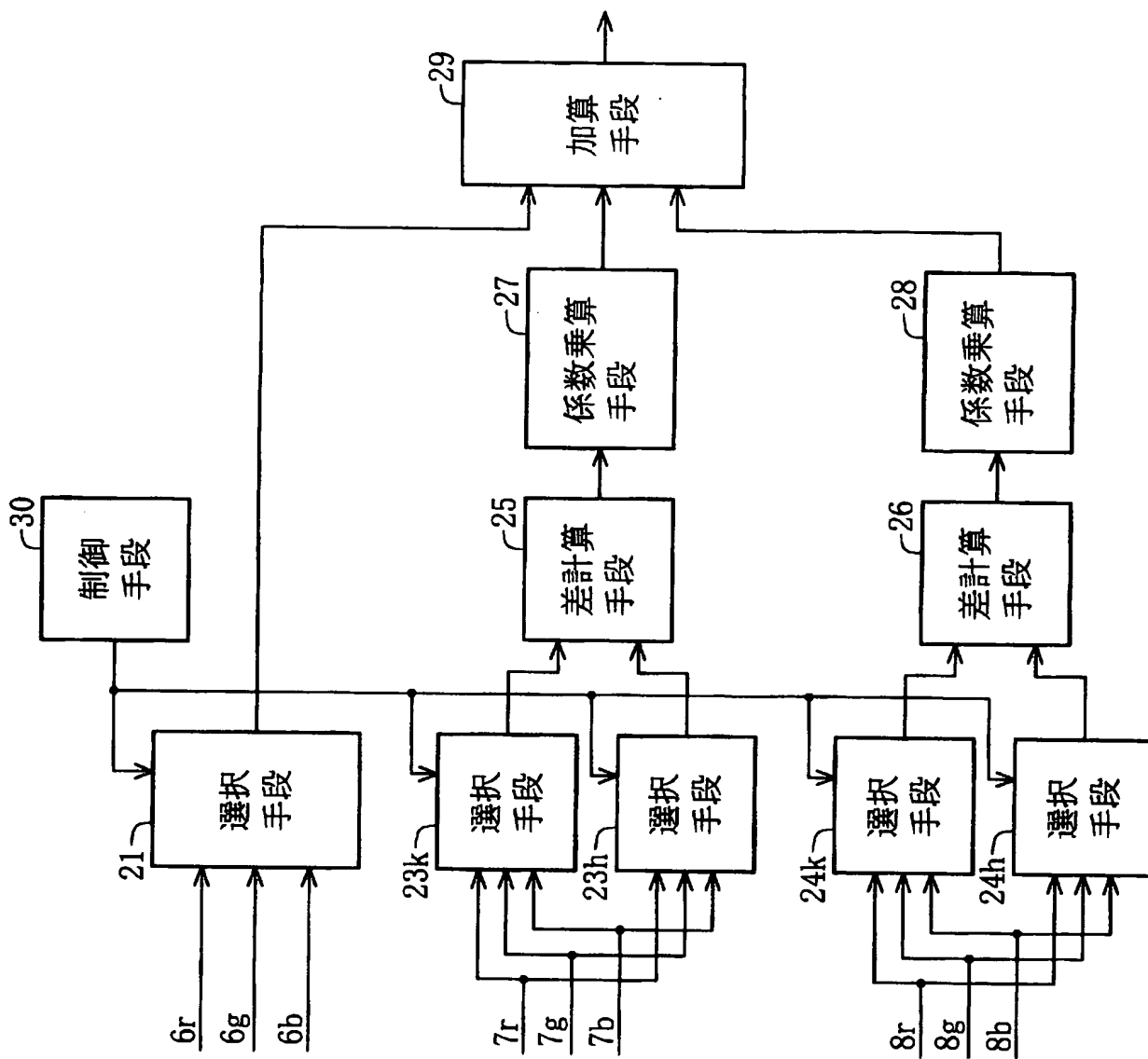
[図10]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j-2	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j-1	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j+1	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j+2	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF
j+3	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF	GHPF

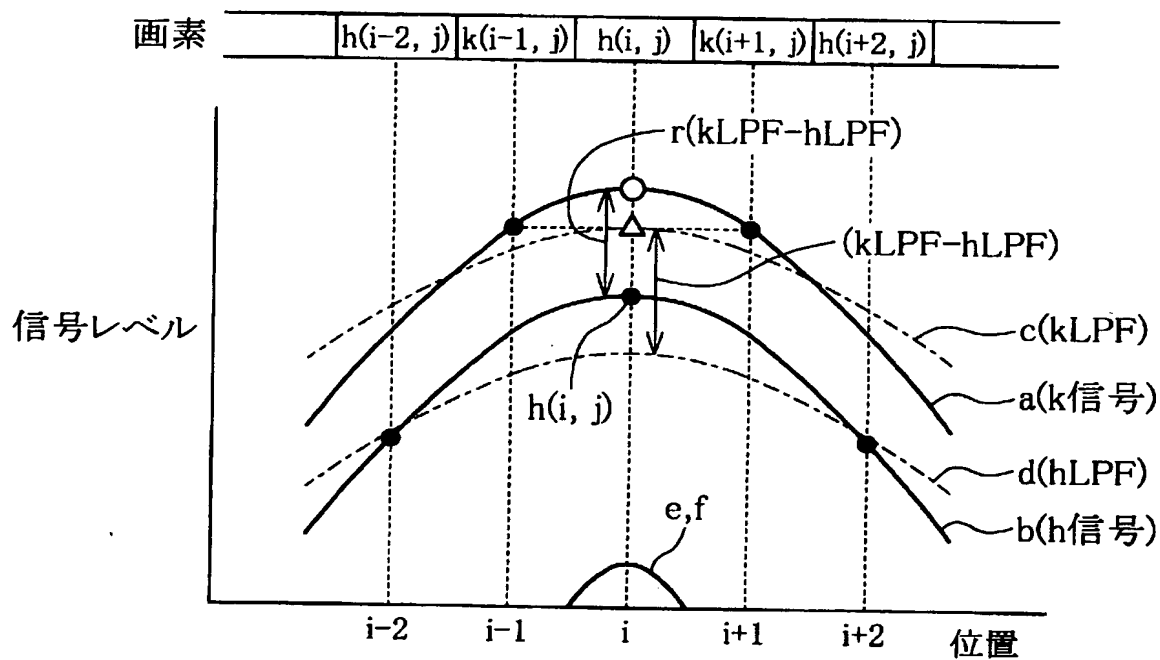
[図11]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j-2	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j-1	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j+1	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j+2	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF
j+3	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF	BHPF

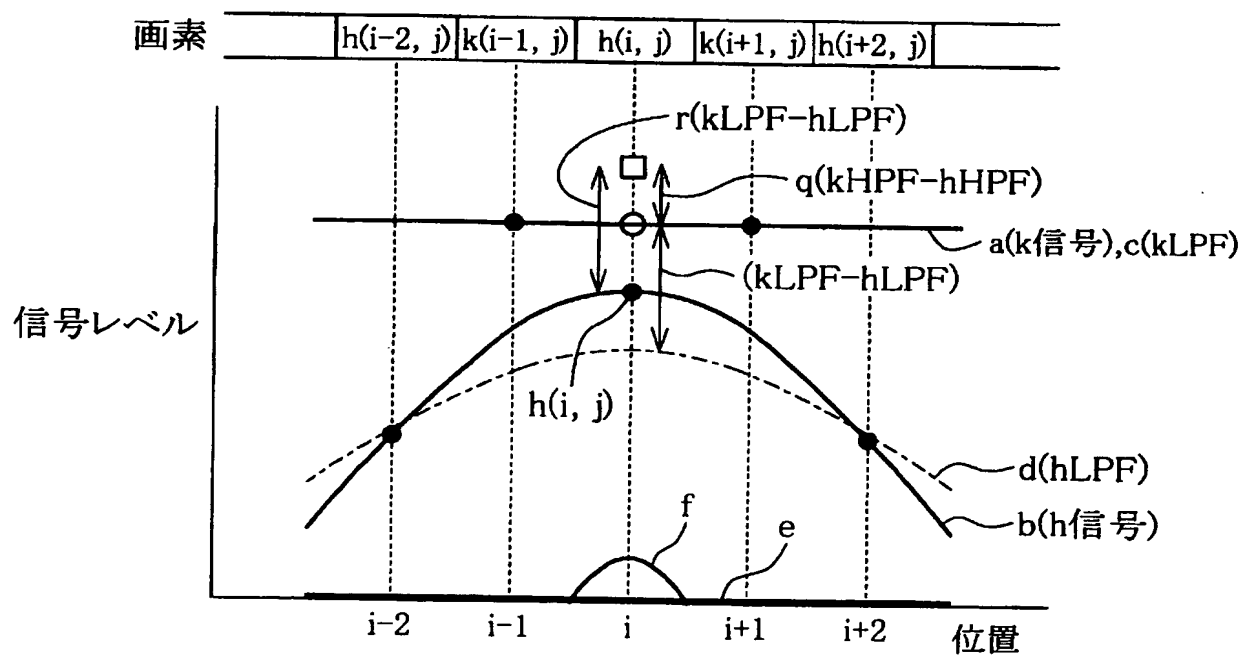
[図12]



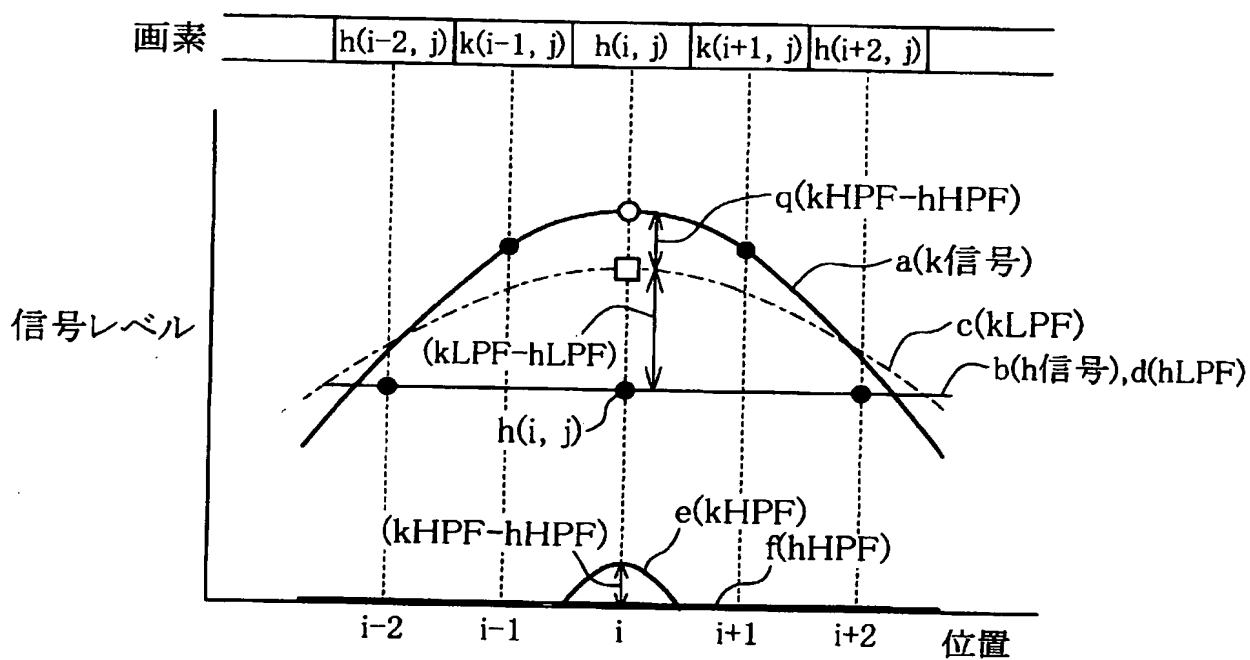
[図13]



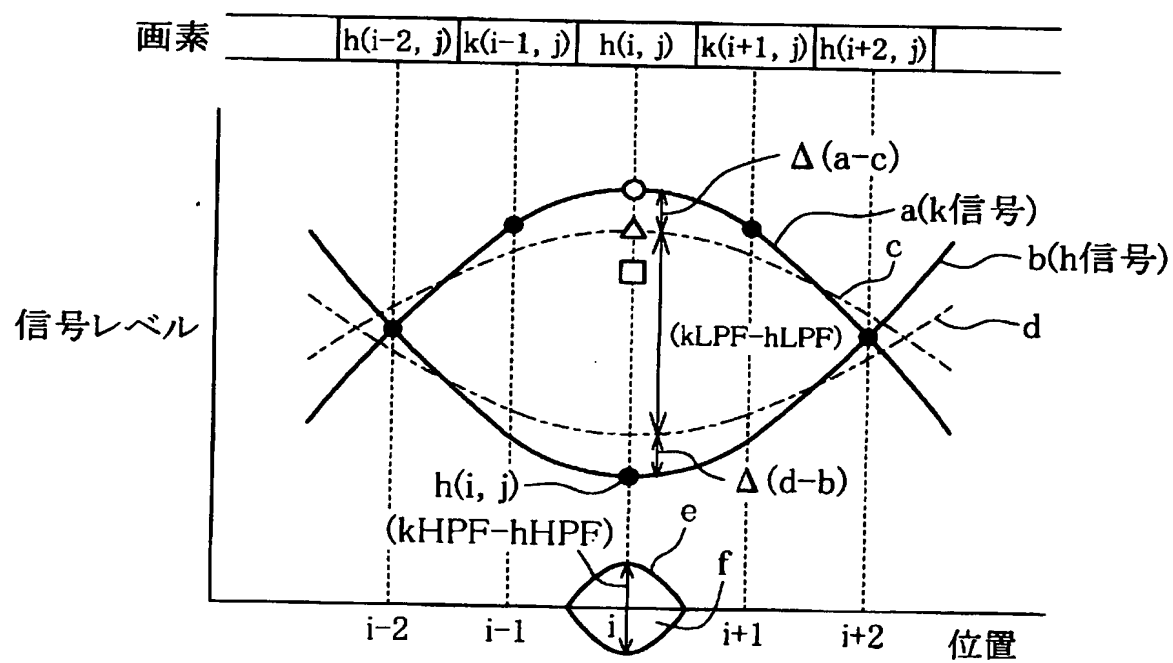
[図14]



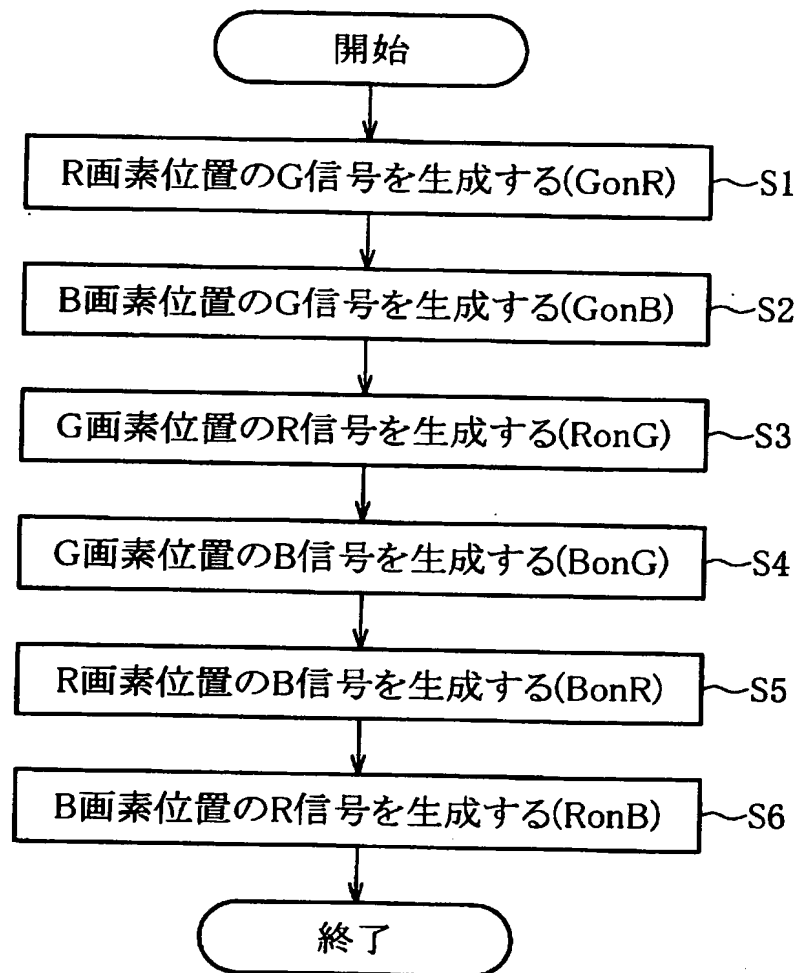
[図15]



[図16]



[図17]



[図18]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j-2	G		G		G		G
j-1	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j	G		G		G		G
j+1	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j+2	G		G		G		G
j+3	gr	G	gr	G	gr	G	gr

[図19]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j-2	G	gb	G	gb	G	gb	G
j-1	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j	G	gb	G	gb	G	gb	G
j+1	gr	G	gr	G	gr	G	gr
j+2	G	gb	G	gb	G	gb	G
j+3	gr	G	gr	G	gr	G	gr

[図20]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	R	rg	R	rg	R	rg	R
j-2	rg		rg		rg		rg
j-1	R	rg	R	rg	R	rg	R
j	rg		rg		rg		rg
j+1	R	rg	R	rg	R	rg	R
j+2	rg		rg		rg		rg
j+3	R	rg	R	rg	R	rg	R

[図21]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3		bg		bg		bg	
j-2	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j-1		bg		bg		bg	
j	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j+1		bg		bg		bg	
j+2	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j+3		bg		bg		bg	

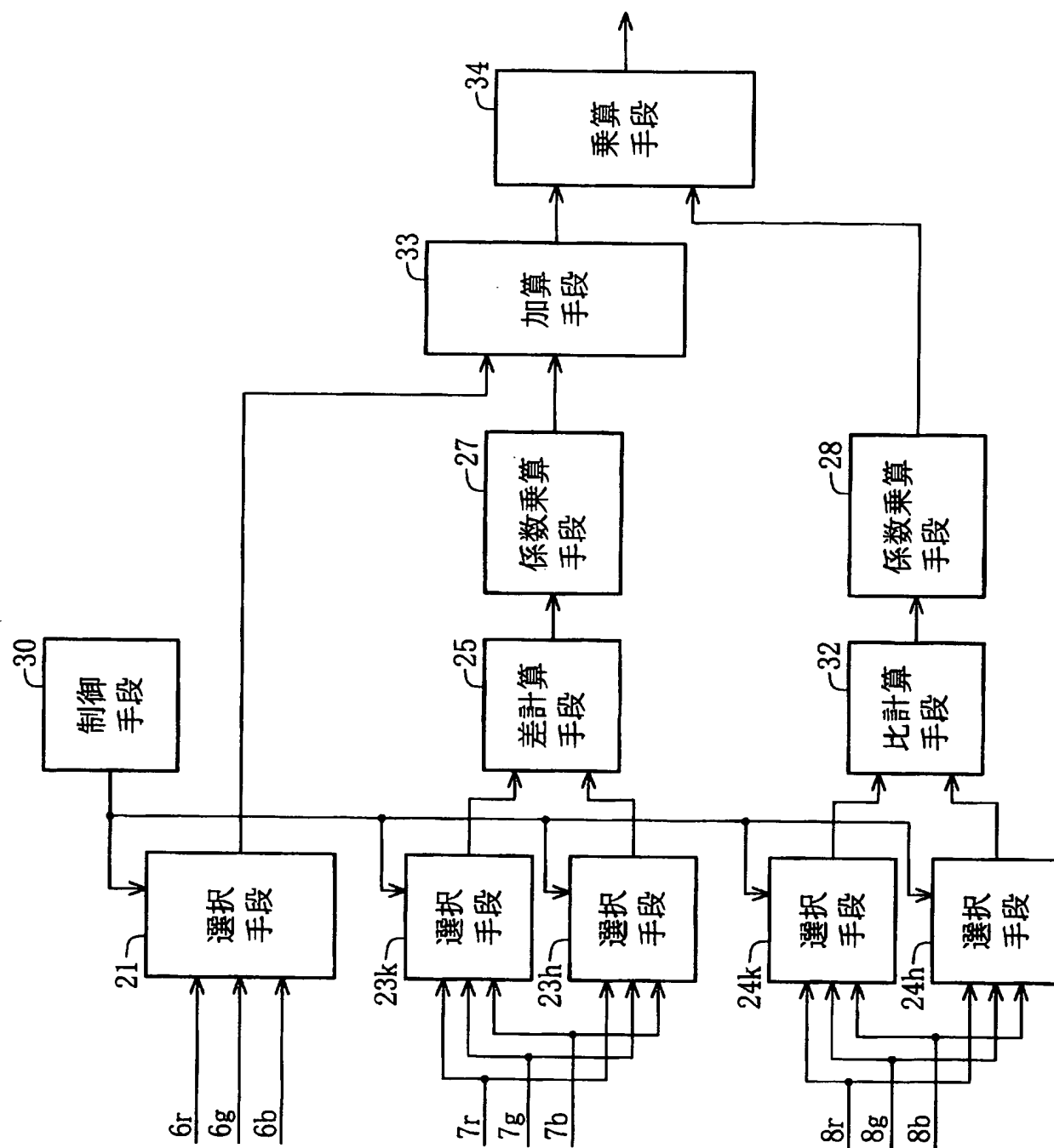
[図22]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	R	rg	R	rg	R	rg	R
j-2	rg	rb	rg	rb	rg	rb	rg
j-1	R	rg	R	rg	R	rg	R
j	rg	rb	rg	rb	rg	rb	rg
j+1	R	rg	R	rg	R	rg	R
j+2	rg	rb	rg	rb	rg	rb	rg
j+3	R	rg	R	rg	R	rg	R

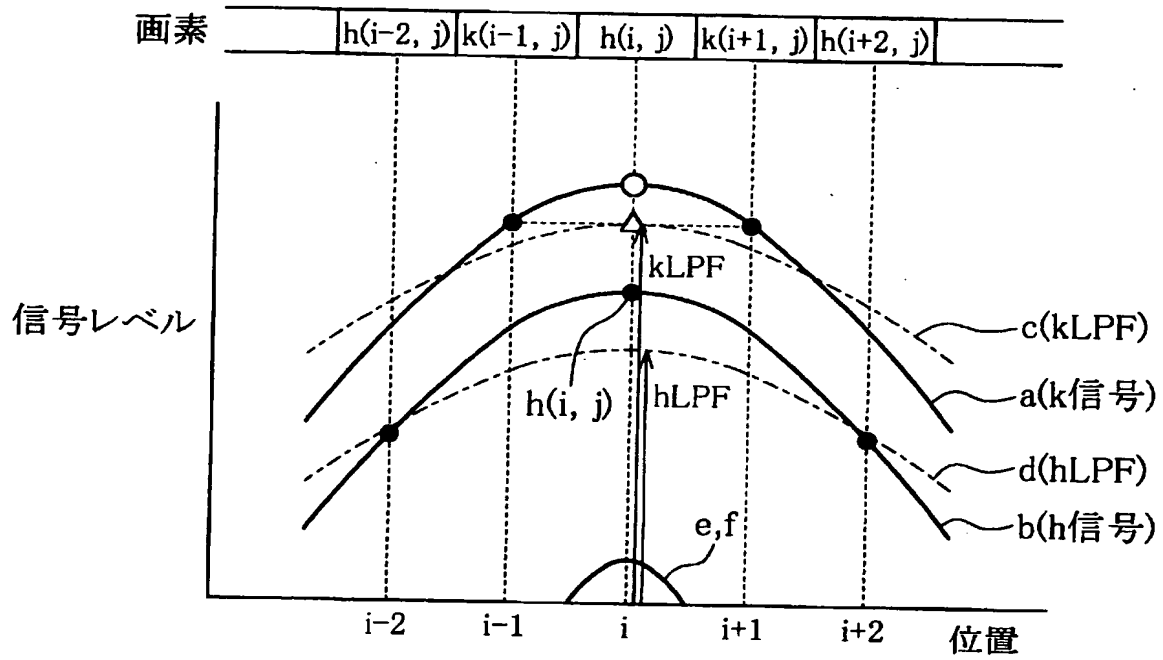
[図23]

	i-3	i-2	i-1	i	i+1	i+2	i+3
j-3	br	bg	br	bg	br	bg	br
j-2	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j-1	br	bg	br	bg	br	bg	br
j	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j+1	br	bg	br	bg	br	bg	br
j+2	bg	B	bg	B	bg	B	bg
j+3	br	bg	br	bg	br	bg	br

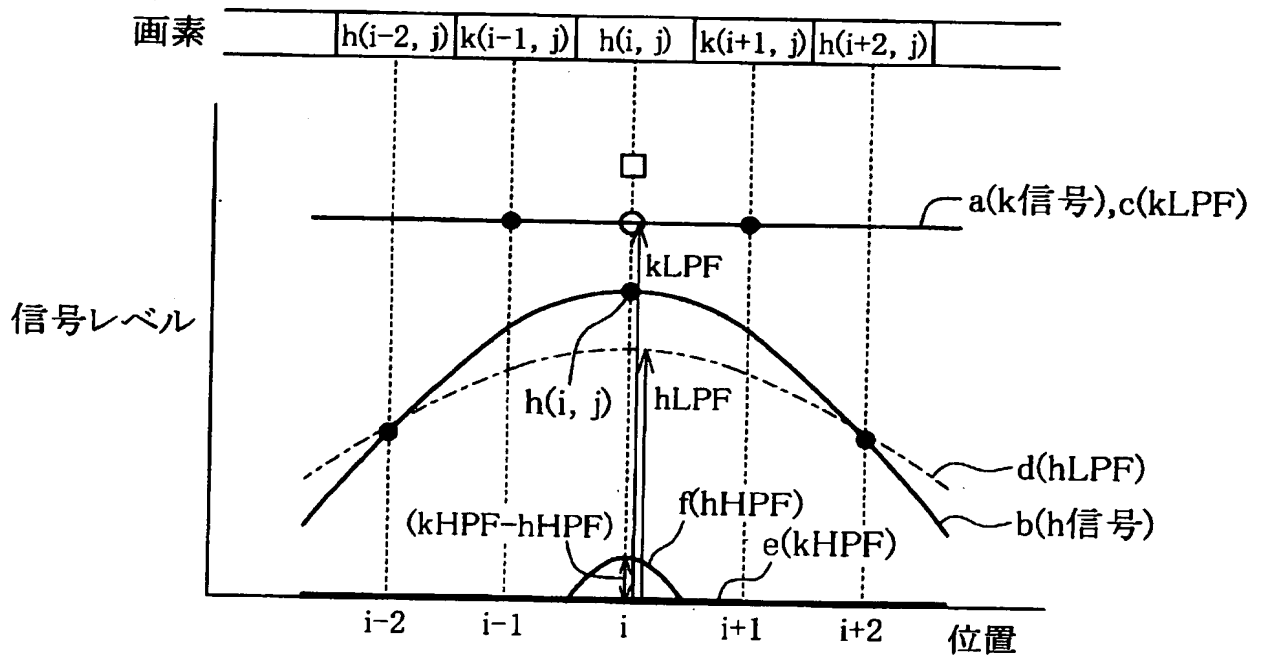
[図24]



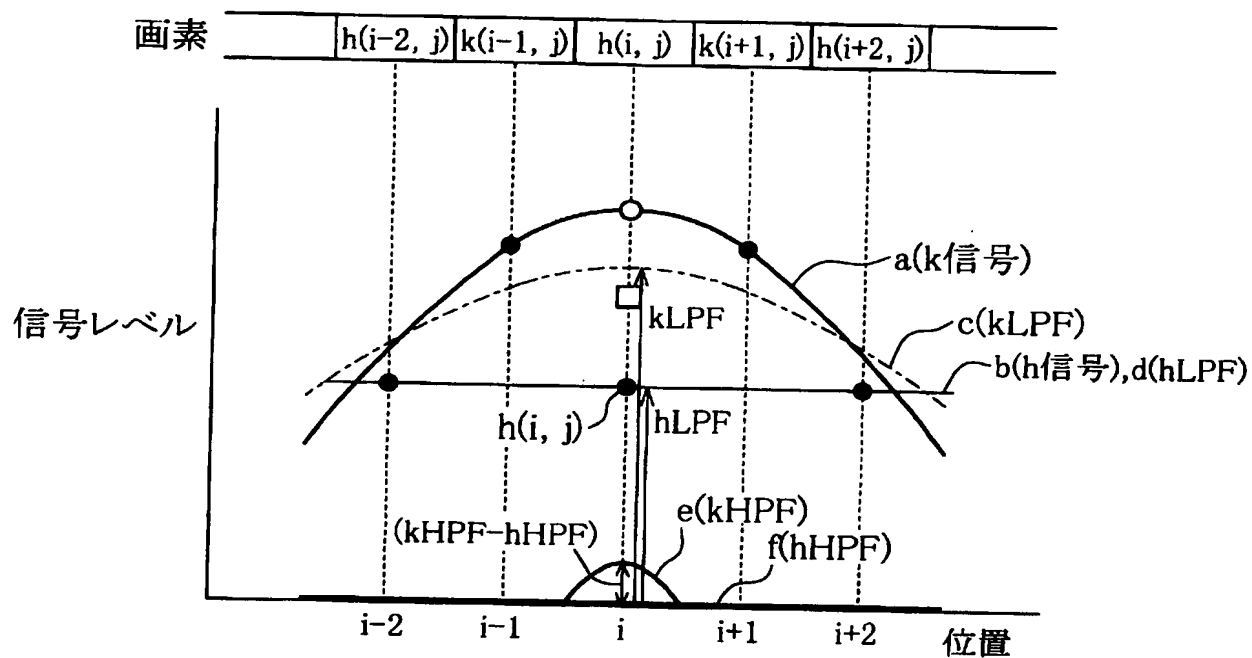
[図25]



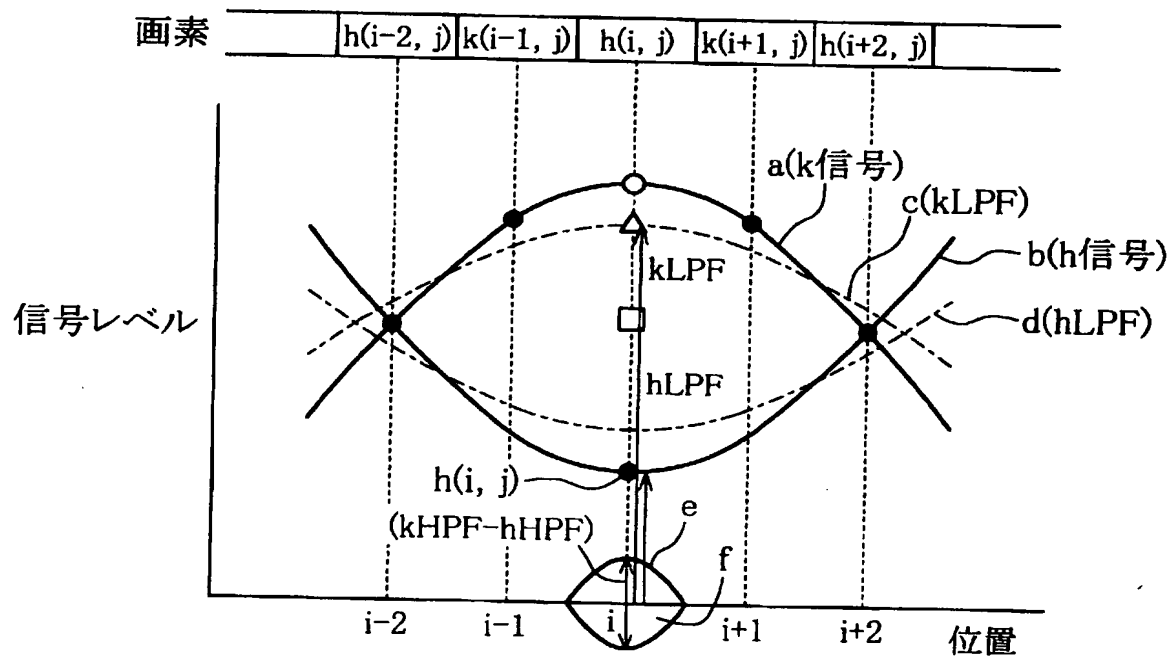
[図26]



[図27]



[図28]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2005/013454

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl.⁷ H04N9/07

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl.⁷ H04N9/07

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2005
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2005 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2005

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 2001-78211 A (Mitsubishi Electric Corp.), 23 March, 2001 (23.03.01), Full text; all drawings (Family: none)	1, 3, 6, 8 2, 4, 5, 7, 9, 10
Y A	JP 11-168744 A (Sharp Corp.), 22 June, 1999 (22.06.99), Par. Nos. [0195] to [0221]; Fig. 1 (Family: none)	1, 3, 6, 8 2, 4, 5, 7, 9, 10
A	JP 2002-525722 A (Phase One Denmark A/S), 13 August, 2002 (13.08.02), Full text; all drawings & EP 1046132 A & WO 2000/016261 A1 & AU 4897499 A & CN 1288549 A	1-10

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
29 September, 2005 (29.09.05)

Date of mailing of the international search report
18 October, 2005 (18.10.05)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2005/013454

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2003-92765 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 28 March, 2003 (28.03.03), Full text; all drawings (Family: none)	1-10
A	JP 2001-86523 A (Fuji Photo Film Co., Ltd.), 30 March, 2001 (30.03.01), Full text; all drawings (Family: none)	1-10

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl.⁷ H04N9/07

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl.⁷ H04N9/07

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2005年
日本国実用新案登録公報	1996-2005年
日本国登録実用新案公報	1994-2005年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y A	JP 2001-78211 A (三菱電機株式会社) 2001.03.23, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1, 3, 6, 8 2, 4, 5, 7, 9, 10
Y A	JP 11-168744 A (シャープ株式会社) 1999.06.22, 段落【0195】-【0221】, 第1図 (ファミリーなし)	1, 3, 6, 8 2, 4, 5, 7, 9, 10
A	JP 2002-525722 A (フェーズ・ワン・アクティベールスカブ) 2002.08.13, 全文, 全図 & EP 1046132 A & WO 2000/016261 A1 & AU 4897499 A & CN 1288549 A	1-10

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

29.09.2005

国際調査報告の発送日

18.10.2005

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

井上 健一

5P

9373

電話番号 03-3581-1101 内線 3581

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
A	JP 2003-92765 A (オリンパス光学工業株式会社) 2003. 03. 28, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-10
A	JP 2001-86523 A (富士写真フイルム株式会社) 2001. 03. 30, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-10